



F T3.5 DC EH_z

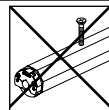
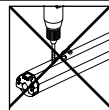
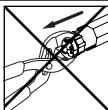
5055191B

Lire attentivement cette
notice avant toute utilisation.

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A CEE FR 87 425 650 090



Par la présente SIMU déclare que l'appareil "T3.5 DC EH_z" est conforme aux exigences essentielles et autres dispositions pertinentes de la directive 1999/5/CE. Une déclaration de conformité est mise à votre disposition à l'adresse internet : www.simu.fr, rubrique "Normes". Utilisable en UE,



1 Installation

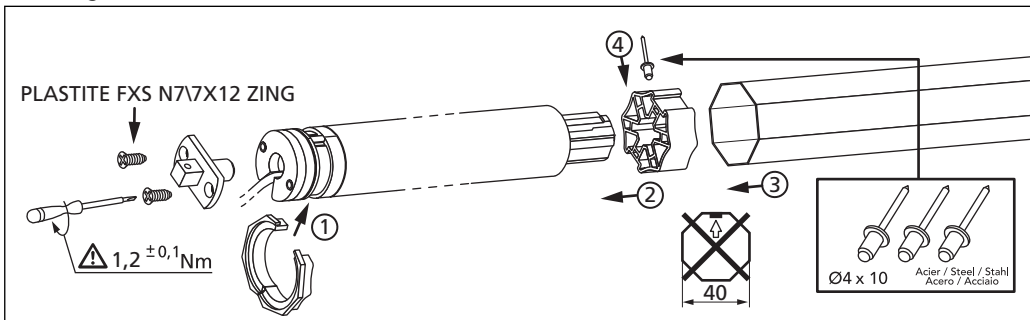
△ - Préconisations :

- Respecter une distance minimum de 0,2m entre deux moteurs.
- Respecter une distance minimum de 0,3m entre un moteur et un émetteur Hz.
- L'utilisation d'un appareil radio utilisant la même fréquence (433,42MHz) peut dégrader les performances de ce produit (ex.: casque radio Hi-Fi).

- Perçage du tube :

					Ø min. (mm)	A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DCEHz				12 VCC	37	433	4,2	8	5,5	457	470
	3Nm - 6Nm - 10Nm										

- Montage :



2 Emetteurs compatibles



1 : Emetteur Hz mural

2 : Emetteurs Hz 1 et 5 canaux

3 : Horloge Hz

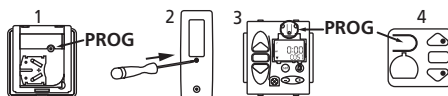
4 : Emetteur Hz "longue portée"

Portée des émetteurs Hz :

- **1, 2 et 3** : 20 m à travers 2 murs de béton armé.
- **4** : 40 m à travers 2 murs de béton armé.

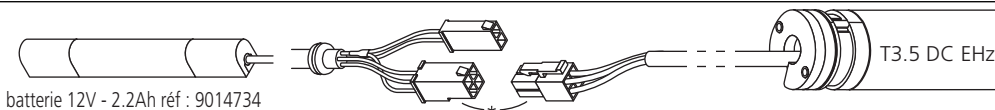
- Eloigner les émetteurs de toute surface ou structure métallique qui pourraient nuire à leur bon fonctionnement (perte de portée).

Emplacement de la touche "PROG" sur les émetteurs Hz :



3 Réglage des fins de course

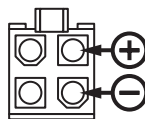
⚠ - Durant les opérations de ce chapitre (§3), ne pas travailler sur plusieurs moteurs simultanément.



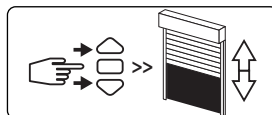
3.1

a- Connecter l'alimentation du moteur.

* Pour plus d'informations sur les caractéristiques des alimentations à utiliser, consulter le cahier technique SIMU® réf.:5057753



b- Appuyer simultanément sur les touches "montée" et "descente" d'un émetteur Hz. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. **Cet émetteur commande maintenant le moteur en mode instable.** Passer à l'étape 3.2.

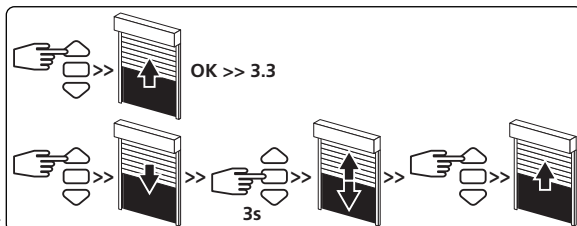


3.2 - Configuration du sens de rotation

Appuyer sur la touche "montée" de l'émetteur :

a- Si l'axe tourne dans le sens "montée", passer à l'étape 3.3.

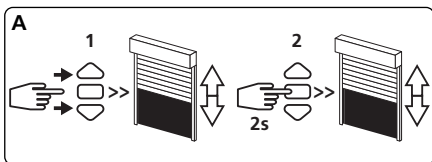
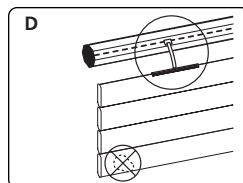
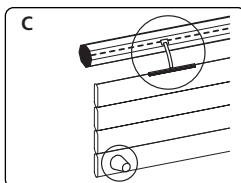
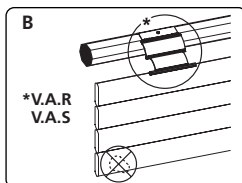
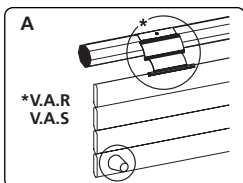
b- Si l'axe tourne dans le sens "descente", inverser le sens de rotation en appuyant sur la touche "stop" pendant au moins 3 secondes. Le moteur confirme la modification par une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. Passer à l'étape 3.3.



3.3 - Réglage des fins de course

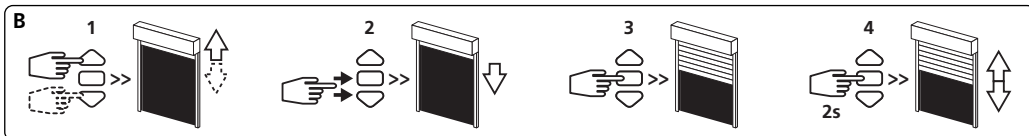
⚠ Le réglage des fins de course du moteur T3.5DC EH3 s'effectue de 4 façons différentes en fonction des paramètres suivants :

- Présence ou absence de butées sur la lame finale, liaison souple ou rigide* entre l'axe d'enroulement et le tablier.



1- Appuyer simultanément sur les touches "montée" et "descente" de l'émetteur Hz. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.

2- Appuyer sur la touche "stop" pendant 2 s. le moteur effectue une rotation de 0,5 s. dans un sens puis dans l'autre. L'opération est terminée. Passer au §4.

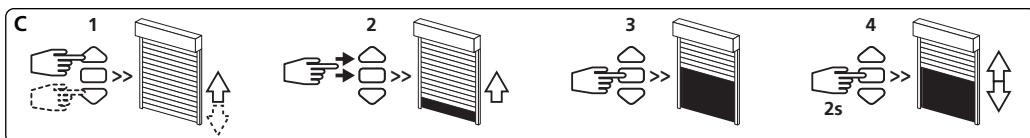


1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt haut souhaité à l'aide des touches "montée" et "descente".

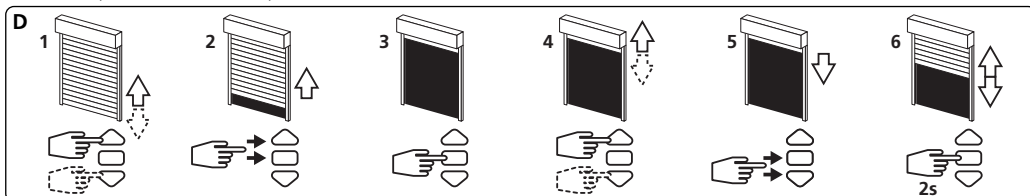
2- Appuyer simultanément sur les touches "stop" et "descente" pour mémoriser le point d'arrêt haut. Le moteur se met automatiquement en rotation en descente.

3- Appuyer sur la touche "stop" pour immobiliser le moteur.

4- Appuyer 2 secondes sur la touche "stop" pour valider le réglage, le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. L'opération est terminée. Passer au §4.



- 1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt bas souhaité à l'aide des touches "descente" et "montée".
- 2- Appuyer simultanément sur les touches "stop" et "montée" pour mémoriser le point d'arrêt bas. Le moteur se met automatiquement en rotation en montée.
- 3- Appuyer sur la touche "stop" pour immobiliser le moteur.
- 4- Appuyer 2 secondes sur la touche "stop" pour valider le réglage, le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. L'opération est terminée. Passer au §4.



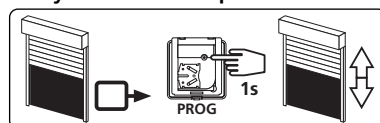
- 1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt bas souhaité à l'aide des touches "descente" et "montée".
- 2- Appuyer simultanément sur les touches "stop" et "montée" pour mémoriser le point d'arrêt bas. Le moteur se met automatiquement en rotation en montée.
- 3- Lorsque le moteur arrive au point d'arrêt haut souhaité, appuyer sur la touche "stop".
- 4- Si nécessaire, affiner le réglage à l'aide des touches "descente" et "montée".
- 5- Appuyer sur les touches "stop" et "descente" pour mémoriser le point d'arrêt haut. Le moteur se met automatiquement en rotation en descente.
- 6- Appuyer 2 secondes sur la touche "stop" pour valider les réglages fin de course. Le moteur s'arrête puis effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. L'opération est terminée. Passer au §4.

⚠ - **Après ces opérations vous pouvez programmer l'émetteur utilisé précédemment comme premier point de commande. Dans ce cas, passez au chapitre §4.**

4 Programmation du premier point de commande individuelle

⚠ - **Cette opération ne peut être effectuée que depuis l'émetteur ayant effectué l'opération 3.1b.**

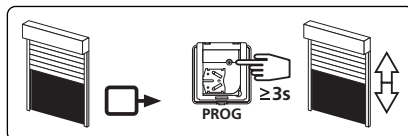
- Appuyer environ 1 seconde sur la touche "PROG" de l'émetteur. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre. **Votre émetteur est maintenant programmé et commande le moteur en mode stable. Toutes les fonctions décrites §6 sont actives.**



5 Programmation d'un nouveau point de commande (individuelle, groupe ou générale)

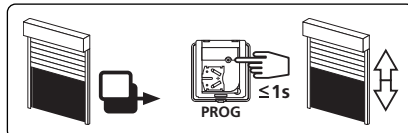
5.1 - Ouvrir la mémoire du moteur depuis l'émetteur de commande individuelle :

- Appuyer environ 3 secondes sur la touche "PROG" de l'émetteur de commande individuelle. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.



5.2 - Valider l'opération depuis le nouvel émetteur à programmer :

- Appuyer environ 1 seconde sur la touche "PROG" du nouvel émetteur. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.



- Si votre nouveau point de commande est une **commande de groupe** : répéter les opérations **5.1** et **5.2** pour chaque moteur du groupe.
- Si votre nouveau point de commande est une **commande générale** : répéter les opérations **5.1** et **5.2** pour chaque moteur de l'installation.
- Pour supprimer un émetteur de la mémoire du moteur : Effectuer les opérations **5.1** depuis l'émetteur de commande individuelle et l'opération **5.2** depuis l'émetteur à supprimer.

6 Fonctionnement du moteur T3.5 DC EHZ

- 6.1** - Avec une batterie en bon état de charge, les commandes possibles sont : Montée, stop et descente. Il est également possible de commander une position intermédiaire (voir §7).
- 6.2 - Fonction détection du gel** : Un blocage du volet en présence de gel à la montée provoque l'arrêt du moteur.
- 6.3 - Fonction détection d'obstacle** : Un blocage du volet en présence d'un obstacle à la descente provoque l'arrêt du moteur, puis une inversion du mouvement.
- 6.4 - Fonction protection de la batterie contre la décharge excessive** : Avant chaque opération de montée ou de descente, le moteur contrôle la tension de la batterie.

Si la tension est inférieure à 11,5V : Le moteur marquera un temps d'arrêt au début de chaque ordre de montée. La descente n'est possible qu'en donnant plusieurs impulsions sur la touche "descente".

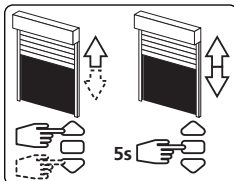
Si la tension est inférieure à 10V : Le récepteur n'acceptera aucun ordre de commande.

Dans les deux cas, utiliser le chargeur de dépannage afin d'effectuer une recharge rapide de la batterie. Le fonctionnement du moteur redeviendra normal uniquement si la tension de la batterie remonte au dessus de 12V.

7 Enregistrement / commande de la position intermédiaire

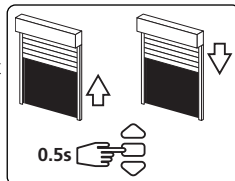
Enregistrement :

- Positionner le moteur sur la position intermédiaire désirée.
- Appuyer 5s sur la touche "stop". Le moteur effectue une rotation de 1/2 s dans un sens puis dans l'autre.



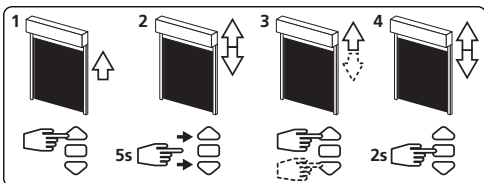
Commande :

- Appuyer sur la touche "stop" pendant 0,5s. Le moteur rejoint la position intermédiaire.



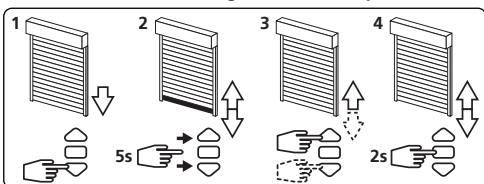
8 Ré-ajustement des positions de fins de course

8.1 - Ré-ajustement des positions de fins de course haut (montages B et D uniquement)



- 1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt haut réglé en §3.3 à l'aide de la touche "montée".
- 2- Appuyer simultanément sur les touches "montée" et "descente" pendant 5 secondes. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.
- 3- Affiner le réglage à l'aide des touches "descente" et "montée" pour obtenir la position de fin de course souhaitée.
- 4- Appuyer 2 secondes sur la touche "stop". Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre, la nouvelle position de fin de course est mémorisée.

8.2 - Ré-ajustement des positions de fins de course bas (montages C et D uniquement)



- 1- Positionner le moteur sur le point d'arrêt bas réglé en §3.3 à l'aide de la touche "descente".
- 2- Appuyer simultanément sur les touches "montée" et "descente" pendant 5 secondes. Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre.
- 3- Affiner le réglage à l'aide des touches "descente" et "montée" pour obtenir la position de fin de course souhaitée.
- 4- Appuyer 2 secondes sur la touche "stop". Le moteur effectue une rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre, la nouvelle position de fin de course est mémorisée.

⚠ - Le ré-ajustement est automatique tous les 56 cycles (pendant 3 cycles) ou après une coupure d'alimentation dans les cas suivants : Fin de course Haut, montages A et C, Fin de course bas, montages A et B.

9 Annulation de la programmation

9.1 - Couper l'alimentation du moteur pendant 2 secondes.

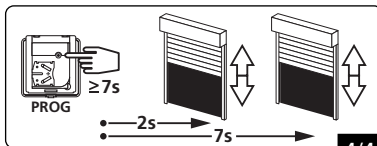
- Mettre le moteur sous tension pendant 7 secondes.
- Couper l'alimentation du moteur pendant 2 secondes.
- Rétablir l'alimentation du moteur. Celui-ci effectue une rotation dans un sens quelconque pendant 5 secondes.

Le moteur se trouve maintenant en mode annulation de la programmation.

9.2- Ensuite valider l'annulation de la programmation du moteur concerné depuis l'émetteur de commande individuelle ou depuis un nouvel émetteur.

- Appuyer plus de 7 secondes sur la touche "PROG" de l'émetteur. Maintenir l'appui jusqu'à ce que le moteur effectue une première rotation de 0,5 seconde dans un sens puis dans l'autre, puis quelques seconde plus tard une seconde rotation de 0,5 seconde dans les deux sens.

La mémoire du moteur est maintenant complètement vidée. Effectuer de nouveau la programmation complète du moteur (§3).





GB T3.5 DC EH_Z

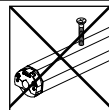
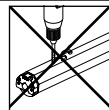
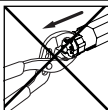
5055191B

Read carefully these instructions before any use.

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A CEE FR 87 425 650 090



Hereby, SIMU, declares that this equipment "T3.5 DC EH_Z" is in compliance with the essential requirements and other relevant provision of Directive 1999/5/EC. A declaration of Conformity is available at the web address: www.simu.fr, heading "Normes". Usable in **UE**, **CH**



1 Installation

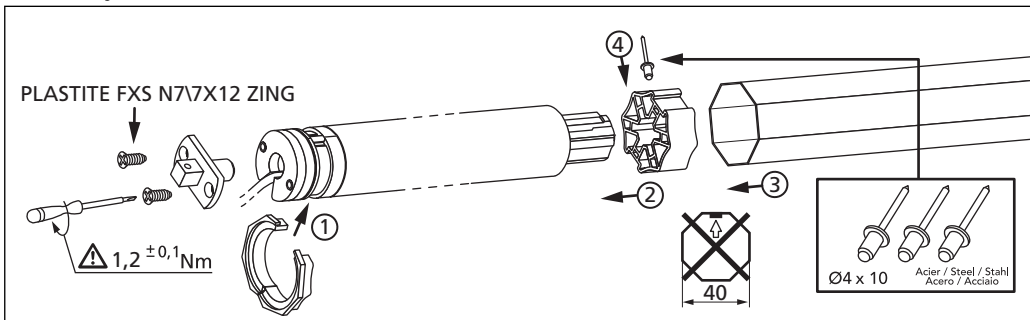
⚠ - Recommendations :

- Keep a minimum distance of 0.2 m between two T3.5 DC EH_Z motors.
- Keep a minimum distance of 0.3 m between T3.5 DC EH_Z motors and Hz transmitters.
- A radio appliance using the same frequency (433,42 MHz) may deteriorate our product's performance (ex. : hi-fi radio headphones).

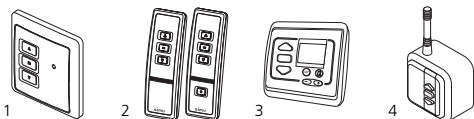
- Drilling of the tube:

					Ø min. (mm)	A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DCEHz			12 VDC	3Nm - 6Nm - 10Nm	37	433	4,2	8	5,5	457	470

- Assembly :



2 Compatible transmitters



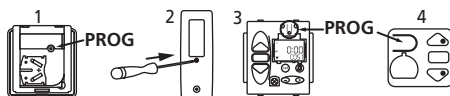
- 1 : Hz wall transmitter 3 : Hz timer
2 : 1 / 5 channels Hz transmitters 4 : Hz "long range" transmitter

Transmitters range :

- 1, 2 and 3 : 20 m through 2 concrete walls .
- 4 : 40 m through 2 concrete walls.

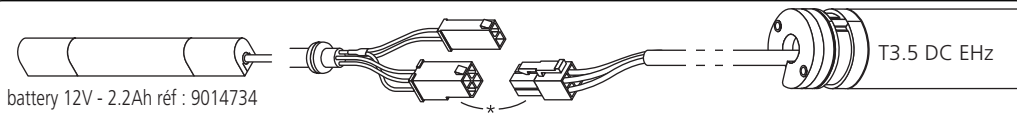
- Do not position the transmitter near metal surface or structure in order to avoid range losses.

Location of the "PROG" key on Hz transmitters:



3 End limits adjustment

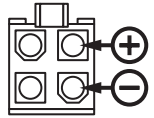
⚠ - During the operations in this section (§3), do not work on several motors at the same time.



3.1

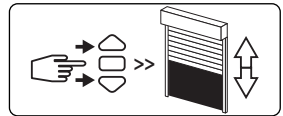
a- Connect the motor to the power supply.

* For any further informations regarding the technical characteristics of power supply, please consult the technical booklet SIMU® ref.:5059076



b- Press simultaneously on the UP and DOWN buttons of a Hz transmitter. The motor turns 0.5 second in one direction, then in the other.

This transmitter now commands the motor in unstable mode. Go to step 3.2

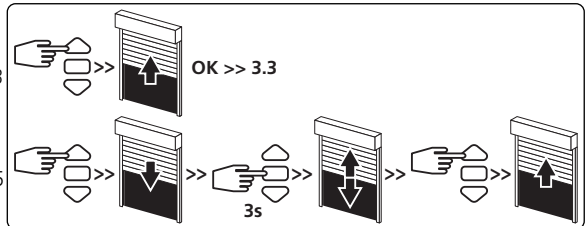


3.2 - Test and setting the direction of rotation

Press on the UP button on the transmitter:

a- If the shaft turns in the UP direction, go to step §3.3

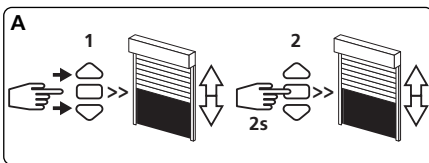
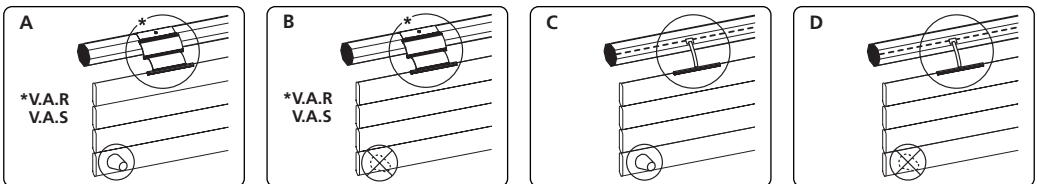
b- If the motorized tube runs in the DOWN direction, reverse the rotation direction by pressing the STOP key for at least 3 seconds. The motor will confirm the reversal of the rotation direction by running 0.5 second in both directions. Go to step 3.3.



3.3 - End limits adjustment

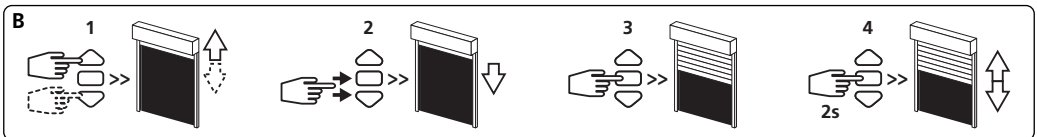
⚠ The end limits of the T3.5 DC EH2 are adjusted in 4 different ways depending on the following conditions:

- Bottom slat stop or not, stiff or flexible* link between the rolling shaft and the shutter.



1- Simultaneously press the UP and DOWN keys of a Hz transmitter. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other.

2- Press the "stop" key for 2 s. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other. The operation is completed. Go to step §4.

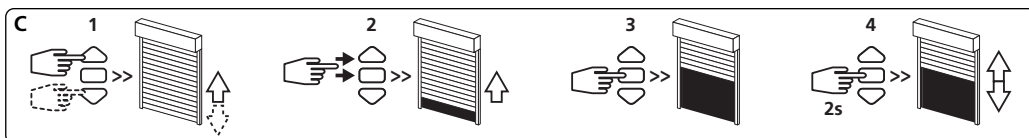


1- Position the motor on the UP end limit by using the keys UP or DOWN.

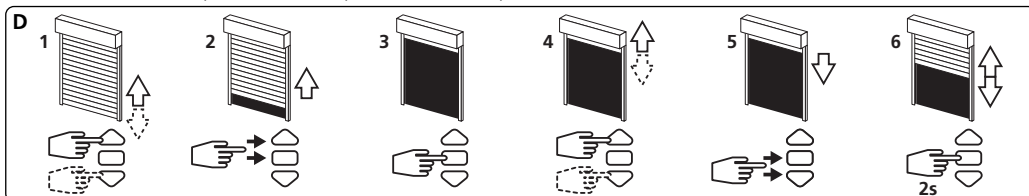
2- To memorize the UP end limit position, press simultaneously the keys STOP and DOWN. The motor will run automatically in the DOWN direction.

3- Press the STOP key to immobilize the motor.

4- Press 2 seconds the STOP key to validate the setting. The motor will run for 0,5 second in one direction, then in the other direction. The operation is completed. Go to step §4.



- 1- Position the motor on the DOWN end limit by using the keys UP or DOWN.
- 2- To memorize the DOWN end limit position, press simultaneously the keys STOP and UP. The motor will run automatically in the UP direction.
- 3- Press the STOP key to immobilize the motor.
- 4- Press 2 seconds the STOP key to validate the setting. The motor will run for 0.5 second in one direction, then in the other. The operation is completed. Go to step §4.



- 1- Position the motor on the DOWN end limit by using the keys DOWN or UP.
- 2- To memorize the DOWN end limit position, press simultaneously the keys STOP and UP. The motor will run automatically in the UP direction.
- 3- When the motor arrives on the UP End limit, press the key STOP.
- 4- If necessary adjust the position with the keys UP or DOWN.
- 5- To memorize the UP end limit position, press simultaneously the keys STOP and DOWN. The motor will run automatically in the DOWN direction.
- 6- Press 2 seconds the STOP key to validate the setting. The motor will stop, and will run for 0.5 second in one direction, then in the other. The operation is completed. Go to step §4

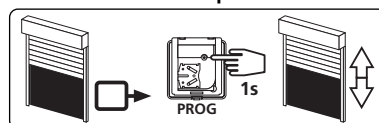
⚠ - After these operations, you can program the transmitter used before as a 1st control point. To do so, see chapter §4.

4 Programming the first individual control point

⚠ - This operation can only be performed from the transmitter that was used for operation 3.1b.

- Press the transmitter "PROG" Key for approximately one second. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other.

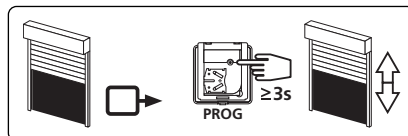
Your transmitter is now programmed to control the motor in stable mode. All the functions described in §6 are active.



5 Programming a new (individual, group or main) control point

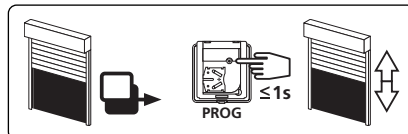
5.1 - Open the memory of the receiver from the control transmitter:

- Press the "PROG" key of the transmitter for about 3 seconds. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other.



5.2 - Validate the operation from the new transmitter you want to program:

- Press the "PROG" key of the transmitter for about 1 second. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other.



- For **group controls**, repeat operations 5.1 and 5.2 for each motor in the group.
- For **main controls**, repeat operations 5.1 and 5.2 for each motor in the installation.
- To delete an transmitter from the memory of a motor, perform operations 5.1 with a programmed transmitter, then perform the operation 5.2 with the transmitter to be deleted.

6 T3.5 DC EHz motor functions

- 6.1** - With a well charged battery, the possible commands are: Up, stop and down. It is also possible to set an intermediate position (see §7).
- 6.2 - Frost detection function:** The motor stops if the shutter is jammed by ice during opening.
- 6.3 - Detection of obstructions function:** Jamming of the shutter due to the presence of an obstruction when closing the shutter causes the motor to stop and then run in the reverse direction.
- 6.4 - Battery protection against excessive discharge:** Before each lifting or lowering of the shutter, the motor checks the voltage of the battery.

If the voltage is below 11.5V: The motor will pause at the beginning of each command to lift the shutter. The shutter can only be closed by pressing several times on the "down" button.

If the voltage is below 10V: The receiver won't accept any commands.

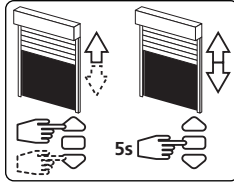
In these two cases, use the emergency charger in order to perform a quick battery recharge.

Operation of the motor will return to normal only if the battery voltage goes above 12V.

7 Recording and controlling intermediate position

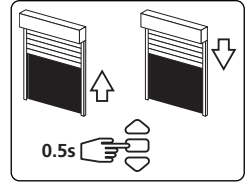
Recording:

- Position the motor on the wanted position.
- Press 5 seconds on the "stop" key. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other.



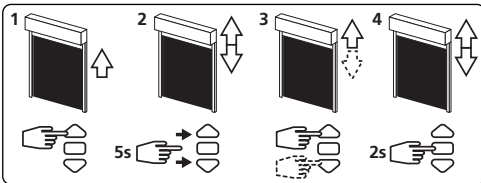
Controlling:

- Press on the "stop" key for 0.5 s. the motor goes to the intermediate position.



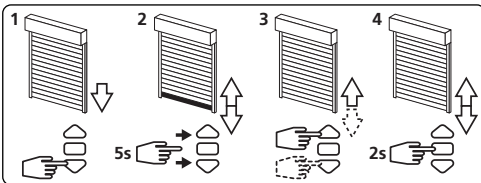
8 Re-adjustment of end limits

8.1 - Re-adjustment of UP end limits: (assemblies B and D only)



- 1- Position the motor on the UP end limit previously set in §3.3 with the UP key.
- 2- Press simultaneously for 5 seconds the UP and DOWN keys, the motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other direction.
- 3- Adjust the new position with the UP and DOWN keys.
- 4- Validate the new position by pressing 2 seconds the STOP key. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other direction. The new end limits setting is memorized.

8.2 - Re-adjustment of DOWN end limits: (assemblies C and D only)



- 1- Position the motor on the DOWN end limit previously set in §3.3 with the DOWN key.
- 2- Press simultaneously for 5 seconds the UP and DOWN keys, the motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other direction.
- 3- Adjust the new position with the UP and DOWN keys.
- 4- Validate the new position by pressing 2 seconds the STOP key. The motor will run for 0.5 second in one direction and then in the other direction. The new end limits setting is memorized.

⚠ - The re-adjustment of end limits is automatic every 56 cycles (during 3 cycles) or after a power supply failure for the following installation : Up end limit, mounting A and C, Down end limit, mounting A and B.

9 Cancelling programming

9.1 - Switch off the power supply to the motor for 2 seconds.

- **Switch on** the power supply to the motor for 7 seconds.

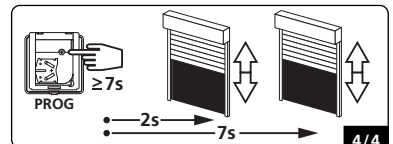
- **Switch off** the power supply to the motor for 2 seconds.

- **Switch the power to the motor back on.** The motor will run for 5 seconds in random direction and is now in the "cancelling" mode.

9.2- Then, validate the cancelling of the affected motor from the individual control or from a new transmitter

- Press the "PROG" key of the transmitter more than 7 seconds. Maintain the pressure until the motor will first run for 0.5 second in one direction and then in the other, and a few second later, it will run again in both direction.

The motor is now as it was originally configured, and no transmitter and no settings is saved in its memory and is ready for a new programming (§3).





D T3.5 DC EHZ

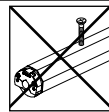
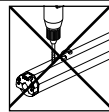
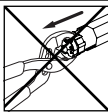
5055191B

Bitte gründlich vor der
Anwendung lesen.

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A CEE FR 87 425 650 090



Hiermit erklärt SIMU, dass sich dieses Produkt "T3.5 DC EHZ" in Übereinstimmung mit den grundlegenden Anforderungen und den anderen relevanten Vorschriften der Richtlinie 1999/5/EG befindet. Eine Erklärung der Konformität kann an der WEB-Site : www.simu.fr, unter Abschnitt "Normes" abgerufen werden. verwendbar in **UE**, **CH**



1 Installation

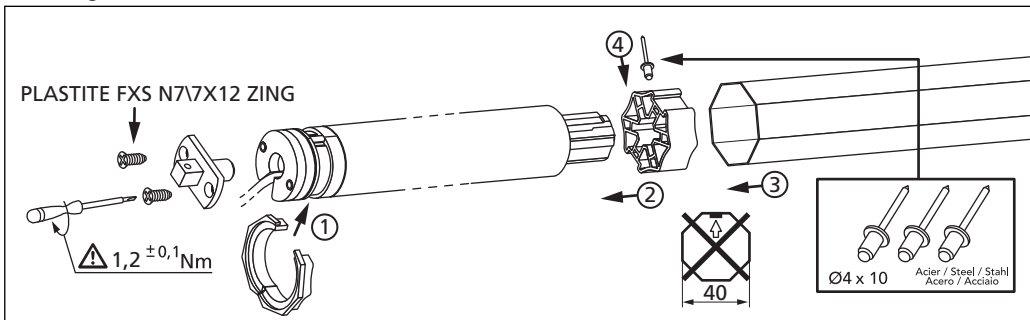
△ - Empfehlungen :

- Halten Sie eine Mindestdistanz von 0,2m zwischen zwei Motoren T3.5 DC EHZ ein.
- Halten Sie eine Mindestdistanz von 0,3m zwischen Motoren und Hz-Funksendern ein.
- Ein Radiogerät, das die gleiche Frequenz nutzt (433,42 MHz), könnte die Leistung des Produkts stören (z.B. Hi-Fi Radio-Kopfhörer).

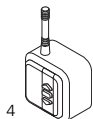
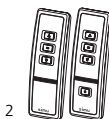
- Bohrungen in der Welle:

					A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DCEHz		12 VDC	3Nm - 6Nm - 10Nm	37	433	4,2	8	5,5	457	470

- Montage :



2 Kompatible Sender



1 : Hz Wandsender

2 : Hz 1 und 5 kanalsender

3 : Hz-Uhr

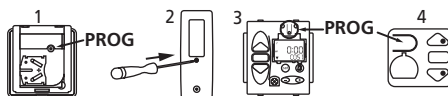
4 : Hz-Sender mit "grosse Reichweite"

Senderreichweiten:

- **1, 2 und 3** : 20m durch 2 Stahlbetonwände.
- **4** : 40m durch 2 Stahlbetonwände.

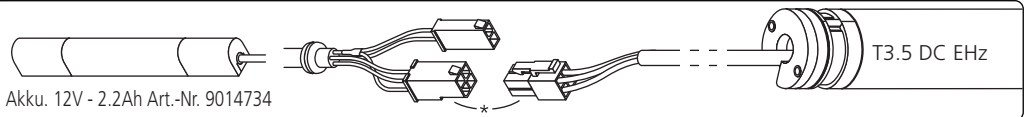
- Bewahren Sie den Sender nicht in der Nähe metallischer Objekte auf; diese könnten die Senderleistung beeinflussen (geringere Reichweite).

Anordnung der "Prog" Taste am Hz-Sender:



3 Einstellung Endbegrenzung

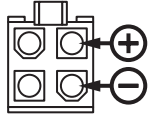
⚠ **Immer nur einen Motor in Empfangsbereitschaft setzen.**



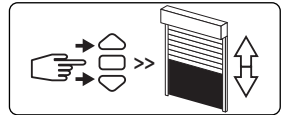
3.1

a- Verbinden Sie den Motor mit dem Batteriepaketes.

- Weitere Informationen über die technische Eigenschaften des Batteriepakets finden Sie in der technischen Dokumentation SIMU® Art.Nr.:5059076



b- Drücken Sie **gleichzeitig** die AUF- und AB-Taste eines Hz Senders. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung. **Der Sender steuert nun den Motor im Totmannbetrieb.** Siehe Schritt 3.2.

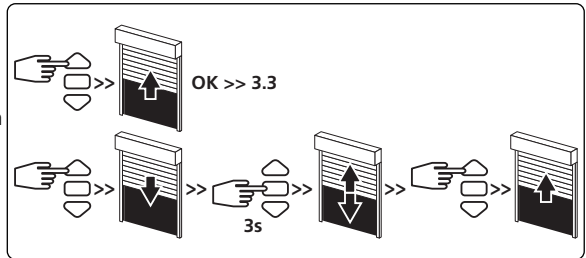


3.2 - Überprüfen der Laufrichtung

Drücken Sie die AUF-Taste am Sender:

a- Wenn sich das Rolladenelement mit Motor nach oben bewegt, wechseln Sie zum nächsten Schritt (3.3).

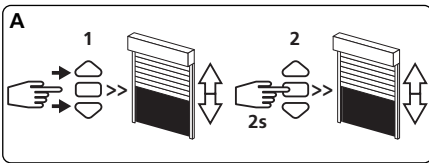
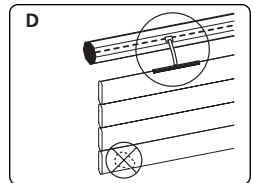
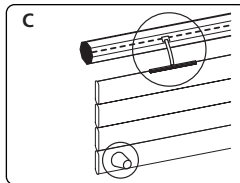
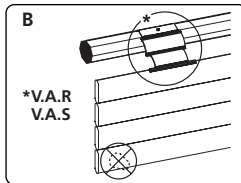
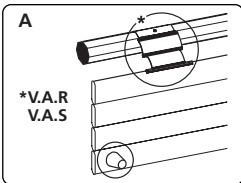
b- Wenn sich das Rolladenelement mit Motor nach unten bewegt, ändern Sie die Richtung, indem Sie die STOP-Taste mindestens 3 S. lang gedrückt halten. Der Empfänger bestätigt den Richtungswechsel und dreht 0,5 S. lang in die eine, dann in die andere Richtung. Weiter mit Schritt 3.3.



3.3 - Einstellung der Endbegrenzung

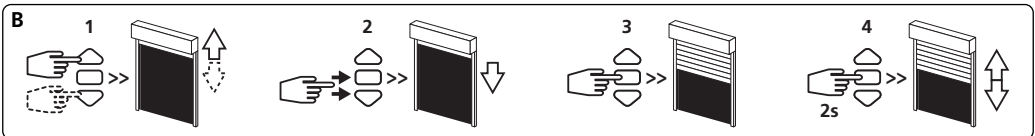
⚠ **Die Art der Einstellung der Endbegrenzung hängt von den vier folgenden Montagesituationen ab:**

- Mit oder ohne Endstopper, feste Wellenverbinder* (V.A.R oder V.A.S) oder flexible Aufhängefedern für den Behang.



1- Drücken Sie gleichzeitig die AUF und die AB Taste des Senders. Der Motor läuft für 0,5 Sekunde in die eine und in die andere Richtung.

2- Drücken Sie die STOP Taste für 2 Sekunden. Der Motor läuft für 0,5 Sekunde in die eine und in die andere Richtung. Die Einstellung ist beendet. Weiter mit Schritt §4.

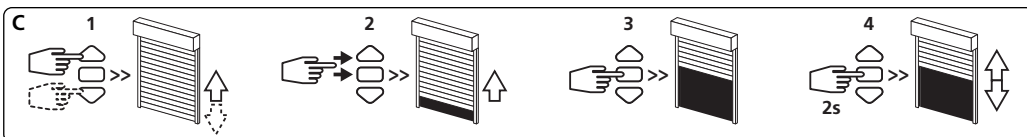


1- Fahren Sie den Motor mit den AUF und AB Tasten in die obere Endposition.

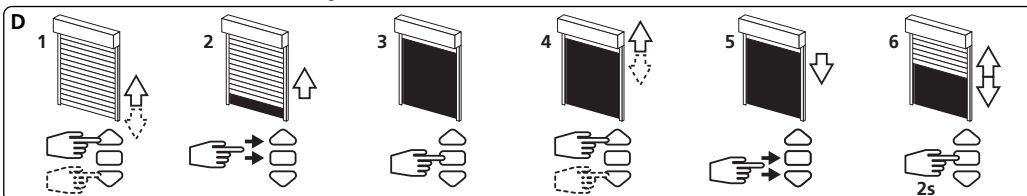
2- Um die obere Endlage zu speichern, drücken Sie die STOP und die AB Taste gleichzeitig. Der Motor fährt jetzt in AB Richtung.

3- Drücken Sie jetzt die STOP Taste um den Motor anzuhalten.

4- Zur Speicherung der Endbegrenzung OBEN drücken Sie 2 Sekunden lang die STOP Taste. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung. Weiter mit Schritt §4.



- 1- Fahren Sie den Motor mit den AUF und AB Tasten in die untere Endposition.
- 2- Um die untere Endlage zu speichern, drücken Sie die STOP und die AUF Taste gleichzeitig. Der Motor fährt jetzt in AUF Richtung.
- 3- Drücken Sie jetzt die STOP Taste um den Motor anzuhalten.
- 4- Zur Speicherung der Endbegrenzung OBEN drücken Sie 2 Sekunden lang die STOP Taste. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung. Weiter mit Schritt §4.



- 1- Positionieren Sie den Motor mit den AUF- oder AB Tasten an der Endbegrenzung UNTEN.
- 2- Zur Speicherung der Endbegrenzung UNTEN drücken Sie gleichzeitig die Tasten STOP und AUF. Der Motor läuft automatisch aufwärts
- 3- Wenn der Motor das Endbegrenzung OBEN erreicht, drücken Sie die Taste STOP.
- 4- Justieren Sie die Position gegebenenfalls mit den AUF- oder AB Tasten.
- 5- Zur Speicherung der Endbegrenzung OBEN drücken Sie gleichzeitig die Tasten STOP & NACH UNTEN. Der Motor läuft automatisch abwärts.
- 6- Halten Sie die Taste STOP 2 Sekunden lang gedrückt, um die Einstellung zu bestätigen. Der Motor stoppt und läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung. Weiter mit Schritt §4.

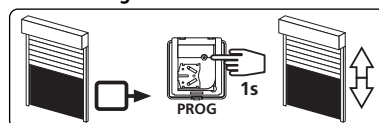
⚠ - Nach diesen Einstellungen können Sie den zuvor verwendeten Sender speichern. Hierzu beachten Sie Schritt §4.

4 Programmierung des ersten individuellen Steuerpunkts

⚠ - Diese Einstellung kann nur für den unter Punkt 3.1b verwendeten Sender vorgenommen werden.

- Halten Sie die Taste "PROG" ca. 1 Sekunde lang gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung.

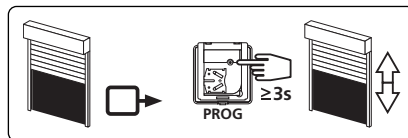
Ihr Sender ist nun so programmiert, dass er den Motor zuverlässig steuert. Es sind alle in §6 beschriebenen Funktionen aktiv.



5 Programmierung eines neuen (individuellen, Gruppen- oder Haupt-) Steuerpunkts

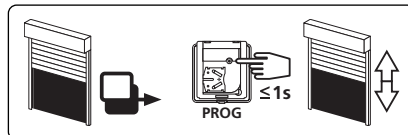
5.1 - Vorbereitung des Motors für einen weiteren Sender:

- Halten Sie die Taste "PROG" des Senders ca. 3 Sekunden lang gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung.



5.2 - Bestätigen Sie die Eingaben an dem neu zu programmierenden Sender:

- Halten Sie die Taste "PROG" des Senders ca. 1 Sekunde lang gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung.



- Für **Gruppensteuerungen** wiederholen Sie die Schritte **5.1** und **5.2** für jeden Motor der Gruppe.
- Für die **Hauptsteuerung** wiederholen Sie die Schritte **5.1** und **5.2** für jeden Motor der Installation.
- Um einen Sender aus dem Speicher des Motors zu löschen, wiederholen Sie Schritt **5.1** mit einem programmierten Sender und dann Schritt **5.2** mit dem zu löschenden Sender.

6 Betriebsweise vom Motor T3.5 DC EHz

- 6.1** - Bei einer ordentlich geladenen Batterie, sind die möglichen Befehle: aufwärts, Halt und abwärts. Es kann auch eine Zwischenstellung angesteuert werden (siehe §7).
- 6.2 - Funktion Frosterfassung:** Eine Sperrung des Rolladens wegen Frost führt zum Motorstillstand.
- 6.3 - Funktion Hinderniserfassung:** Eine Sperrung des Rolladens wegen Vorhandensein eines Hindernisses in der Abwärtsbewegung führt zum Motorstillstand, und dann zu einer Bewegungsumkehr.
- 6.4 - Funktion Batterieschutz gegen eine zu starke Entladung:** Vor jeder Aufwärts- oder Abwärtsbewegung, führt der Motor eine Spannungskontrolle der Batterie durch.

Bei einer Spannung unter 11,5V: hält der Motor bei Beginn jedes Aufwärtsbefehls kurz an. Die Abwärtsbewegung ist nur durch mehrere Impulse auf die Taste "Abwärts" möglich.

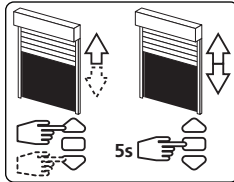
Bei einer Spannung unter 10V: Nimmt der Empfänger keinen Steuerbefehl an.

In beiden Fällen, das Ladegerät benutzen, um eine schnelle Batterienachladung durchzuführen. Der Motorbetrieb wird erst wieder normal, nachdem die Batteriespannung über 12V gestiegen ist.

7 Speichern und Kontrolle der Zwischenpositionen

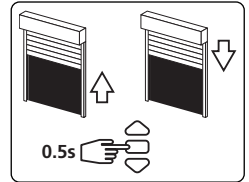
Speichern:

- Fahren Sie den Motor in die gewünschte Position.
- Halten Sie 5 Sekunden die STOP Taste gedrückt. Der Motor fährt 0,5 Sekunde in die eine, dann in die andere Richtung.



Kontrolle:

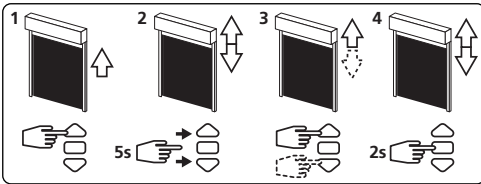
- Halten Sie 0,5 Sekunde die STOP Taste gedrückt. Der Motor fährt an die gespeicherte Zwischenposition.



8 Neueinstellung der Endbegrenzung

8.1 - Neueinstellung der Endbegrenzung OBEN

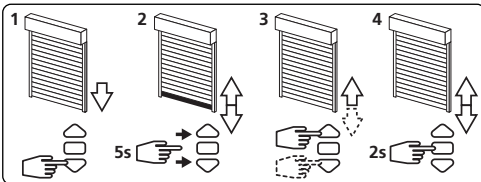
(Nur für Montageart B und D)



- 1- Fahren Sie den Motor in die obere Endlage.
- 2- Halten Sie die AUF und AB Tasten 5 Sekunden lang gleichzeitig gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.
- 3- Stellen Sie die neue Position mit den AUF oder AB Tasten ein.
- 4- Bestätigen Sie die neue Position, indem Sie die STOP Taste 2 Sekunden lang gedrückt halten. Der Motor läuft 0,5 Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.

8.2 - Neueinstellung der Endbegrenzung UNTEN

(Nur für Montageart C und D)



- 1- Fahren Sie den Motor in die untere Endlage.
- 2- Halten Sie die AUF und AB Tasten 5 Sekunden lang gleichzeitig gedrückt. Der Motor läuft 0,5 Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.
- 3- Stellen Sie die neue Position mit den AUF oder AB Tasten ein.
- 4- Bestätigen Sie die neue Position, indem Sie die STOP Taste 2 Sekunden lang gedrückt halten. Der Motor läuft 0,5 Sekunde lang in die eine, dann in die andere Richtung.

⚠ - Die Neueinstellung der Endlagen erfolgt alle 56 Zyklen (3 Zyklen lang) oder nach Spannungsverlust bei den folgenden Installationsmodi: Obere Endlage: Modus A und C, Untere Endlage: Modus A und B.

9 Löschen der Programmierung

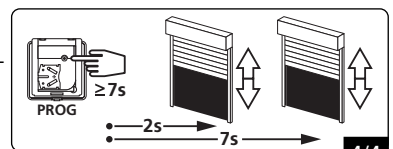
- 9.1** - Schalten Sie die Stromversorgung des Motors 2 Sekunden lang ab.
- Schalten Sie die Stromversorgung des Motors 7 Sekunden lang ein.
 - Schalten Sie die Stromversorgung des Motors 2 Sekunden lang ab.
 - Schalten Sie den Motor wieder ein. Der Motor läuft 5 Sekunden lang.

Der Motor ist im "Modus Löschen".

9.2- Bestätigen Sie dann das Löschen des entsprechenden Motors an der Einzelsteuerung oder mit einem neuen Sender:

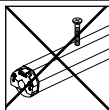
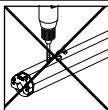
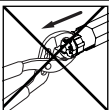
- Halten Sie die Taste "PROG" des Senders mindestens 7 Sekunden lang gedrückt. Halten Sie die Taste so lange gedrückt, bis der Motor 2 x eine Auf- und Abwärtsbewegung fährt.

Nun ist der Motor auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt. Es sind keine Sender und Einstellungen mehr im Speicher programmiert.





Hierbij verklaart SIMU dat het toestel "T3.5DC E Hz" overeenstemming is met de essentiële eisen en de andere relevante bepalingen van richtlijn 1999/5/EG. Een conformiteitsverklaring staat ter beschikking op het internetadres : www.simu.fr, onder de rubriek "Normes". Bruikbaar in **UE**, **CH**



1 Installatie

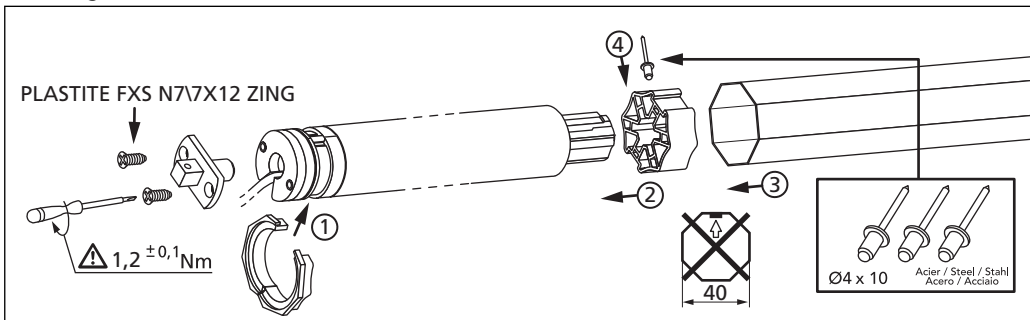
⚠ - Adviezen :

- Bewaar een minimum afstand van 20 cm tussen twee motor.
- Bewaar een minimum afstand van 30 cm tussen een motor en een zender Hz.
- Een radiotoepassing (bij. hi-fi hoofdtelefoon) die gebruikt maakt van dezelfde frequentie (433,42MHz). kan de performance van onze producten nadelig beïnvloeden.

- Het Boren van de gaten :

					A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DCEHz		12 VDC	3Nm - 6Nm - 10Nm	37	433	4,2	8	5,5	457	470

- Montage :



2 Compatibele zenders



1 : Hz Wandzender

2 : Zender Hz 1 en 5 kanalen

3 : Hz-Klok

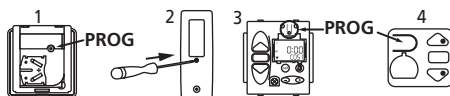
4 : Zender Hz "lange reikwijdte"

Hz Zender reikwijdte:

- **1, 2 en 3** : 20m door 2 muren van gewapend beton.
- **4** : 40m door 2 muren van gewapend beton.

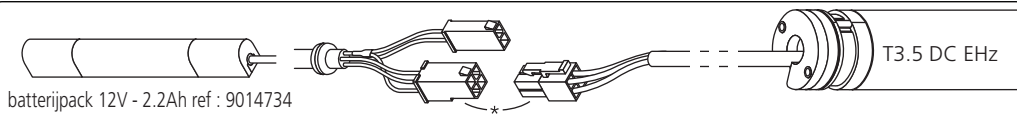
- Zet de zender niet tegen of in de buurt van een meta-len deel, het bereik zal dan namzlijk kleiner zijn.

Plaats van de toets "PROG" op de zenders Hz:



3 Instelling van de stop van de motor

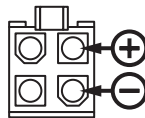
⚠ - Met een motor tegelijk werke.



3.1

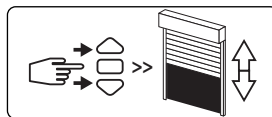
a- Zet de motor onder spanning.

* Raadpleeg voor meer informatie over de kenmerken van de te gebruiken voedingen het technisch cahier SIMU® ref.:5059076



b- Druk vervolgens tegelijkertijd, op de toetsen omhoog en omlaag van een zender, de motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in een andere richting.

Deze zender bedient nu de motor in onstabiele mode. Ga naar 3.2.

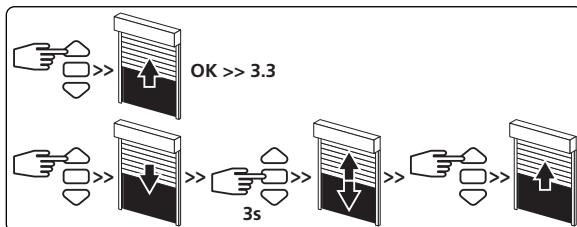


3.2 - Controle van de draairichting van de motor

Druk op de OP knop van de zender :

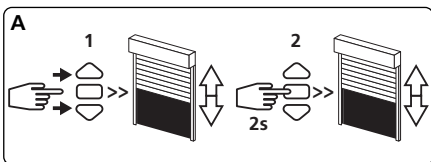
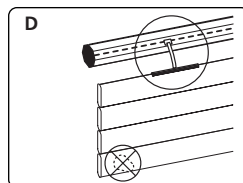
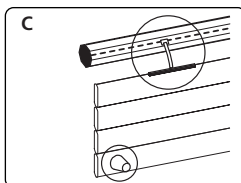
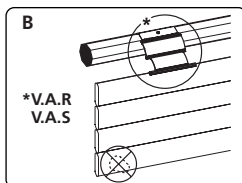
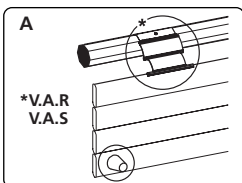
a- Als het luik omhoog gaat, gaat u verder naar de stap 3.3.

b- Als het luik daalt, verander dan de draairichting door tenminste 3 seconden op de toets "STOP" te drukken. Ga naar 3.3.



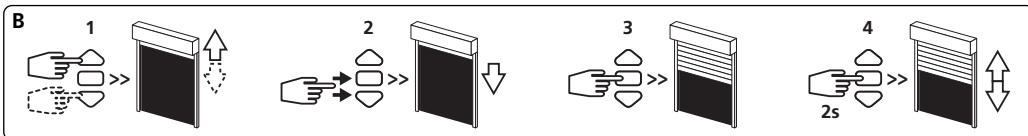
3.3 - Instelling van de stop van de motor

⚠ **De eindschakelaars van de T3.5DC EH2 moeten, afhankelijk van de volgende parameters worden ingesteld :** Anslag of niet, vaste of flexibele* verbinding naar lamellen.



1- Druk tegelijkertijd op de OP en NEER knoppen van de Hz zender. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen.

2- Druk 2 sec. op STOP. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen. De eindschakelaars zijn nu geprogrammeerd. Ga naar stap 4.

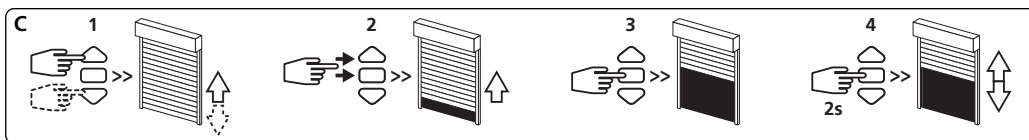


1- Positioneer de motor in de bovenste positie m.b.v. de drukknoppen OP en NEER.

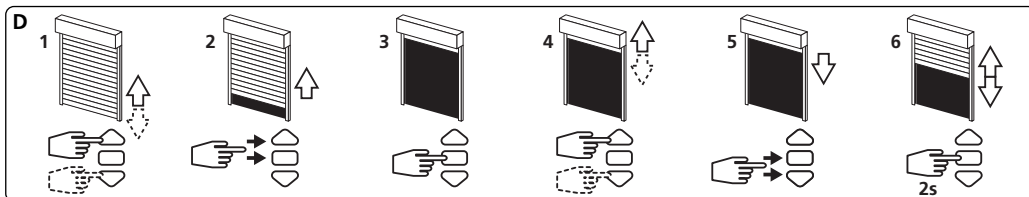
2- Om de bovenste positie op te slaan druk tegelijk op STOP en NEER. De motor gaat naar beneden lopen.

3- Druk op STOP om de motor te stoppen.

4- Druk 2 sec. op STOP om de instellingen vast te leggen. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen. Ga naar stap 4.



- 1- Positioneer de motor in de onderste positie m.b.v. de drukknoppen OP en NEER.
- 2- Om de onderste positie op te slaan druk tegelijk op STOP en OP. De motor gaat naar boven lopen.
- 3- Druk op STOP om de motor te stoppen.
- 4- Druk 2 sec. op STOP om de instellingen vast te leggen. De motor zal bevestigen door in beide richtingen kort te bewegen. Ga naar stap 4.



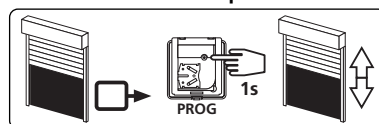
- 1- Positioneer de motor in de bovenste eindpositie met de knoppen OP en NEER.
- 2- Om de onderste positie op te slaan in het geheugen, druk tegelijktijd de knoppen STOP & OP. De motor zal dan automatisch naar boven gaan lopen.
- 3- Als de motor bij de bovenste eindpositie aankomt, druk op STOP.
- 4- Verander de positie, indien nodig, met de knoppen OP en NEER.
- 5- Om de bovenste positie op te slaan in het geheugen, druk tegelijkertijd de knoppen STOP & NEER. De motor zal automatisch naar beneden gaan lopen.
- 6- Druk 2 sec. op STOP om de instellingen op te slaan. De motor zal stoppen en dan in elke richting een halve seconde gaan draaien. Ga naar stap 4.

⚠ - Nu kunt u de gebruikte zender toewijzen aan de motor. Zie stap 4

4 Programmering als individueel bedienpunt

⚠ - Deze procedure geldt alleen voor een zender die procedure 3.1b. al heeft doorlopen.

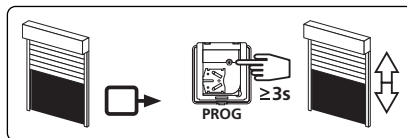
- Druk ongeveer 1 sec. op de toets "PROG" van de zender. De motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in de andere richting. **Uw zender is nu geprogrammeerd om de motor in de stabiele mode te besturen. Alle in §6 beschreven functies zijn actief.**



5 Programmeren van een andere zender (individueel, groep of hoofdzender)

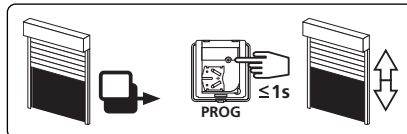
5.1 - Open het geheugen van de ontvanger vanuit de individuele bedieningszender

- Druk ongeveer 3 sec. op de toets "PROG" van de individuele bedieningszender. De motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in de andere richting.



5.2 - Valideer de operatie vanuit de andere te programmeren zender

- Druk ongeveer 1 sec. op de toets "PROG" van de nieuwe zender. De motor draait 0,5 seconde in een richting en vervolgens in de andere richting.



- Voor een **gegroepeerde bediening** met de andere zender: voer de operaties **5.1** en **5.2** uit voor iedere motor van de betreffende groep.
- Voor een **algemene bediening** met de andere zender: voer de operaties **5.1** en **5.2** uit voor iedere motor van de installatie.
- Om een zender uit het geheugen van een ontvanger te wissen, volg procedure **5.1** met een geprogrammeerde zender, Volg daarna procedure **5.2** met de zender die gewist moet worden.

6 Werking van de motor T3.5 DC EHZ

- 6.1** - Met een goed geladen batterij zijn de volgende bedieningen mogelijk: stijging, stop en daling. Het bedienen van een tussenstand is eveneens mogelijk (zie §7).
- 6.2** - Detectiefunctie van vorst: een blokkering van het luik tijdens het stijgen in geval van vorst veroorzaakt het stoppen van de motor.
- 6.3** - Detectiefunctie van obstakel: een blokkering van het luik tijdens het dalen bij een obstakel veroorzaakt het stoppen van de motor en daarna een omzetten van de beweging.
- 6.4** - Beschermingsfunctie van de batterij tegen overmatige ontlading: de motor controleert voor elke uitvoering van stijging of daling de spanning van de batterij.

Bij een spanning onder 11,5V: de motor stopt een moment bij het begin van elke bediening van stijging. De daling is alleen mogelijk met meerdere drukken op toets "daling".

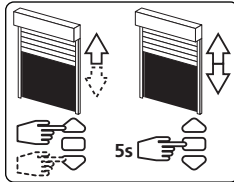
Bij een spanning onder 10V: de receptor accepteert geen enkele bediening.

Gebruik in beide gevallen, de noodlader om een snelle lading van de batterij te realiseren. De motor gaat weer normaal werken wanneer de spanning van de batterij boven 12V komt.

7 Programmeren en oproepen van de tussenpositie

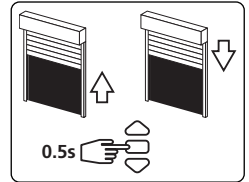
Programmeren

- De motor op de gewenste positie instellen.
- Druk 5s op de toets "stop". De motor draait 0,5 sec. in een richting en vervolgens in de andere richting.



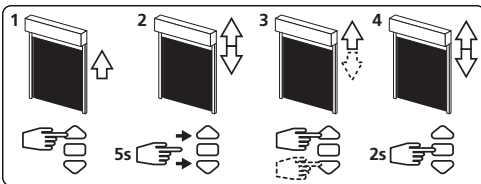
Oproepen :

- Druk 0,5 sec. op de toets "stop". De motor loopt naar de ingestelde tussen-positie.



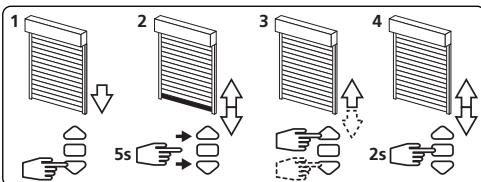
8 Her- instellen van de eindelooopposities

8.1 - OP eindafstelling (alleen samenstelling tek. B & D)



- 1- Positioneer de motor in de bovenste (reeds ingestelde) eindpositie.
- 2- Druk de knoppen OP en NEER gedurende 5 sec. tegelijkertijd in. De motor draait 0,5 sec. in een richting en vervolgens in de andere richting.
- 3- Beweeg de motor naar de gewenste nieuwe positie met de OP en NEER knoppen.
- 4- Bevestig de nieuwe positie door 2 sec. Op STOP te drukken. De motor draait 0,5 sec. in een richting en vervolgens in de andere richting.

8.2 - Neer eindafstelling (Alleen samenstelling tek. C & D)



- 1- Positioneer de motor in de onderste (reeds ingestelde) eindpositie.
- 2- Druk de knoppen OP en NEER gedurende 5 sec. tegelijkertijd in. De motor draait 0,5 sec. in een richting en vervolgens in de andere richting.
- 3- Beweeg de motor naar de gewenste nieuwe positie met de OP en NEER knoppen.
- 4- Bevestig de nieuwe positie door 2 sec. Op STOP te drukken. De motor draait 0,5 sec. in een richting en vervolgens in de andere richting.

⚠ - Her-instelling van de eindschakelaar(s) gebeurt automatisch iedere 56 cycli gedurende 3 cycli, of na een stroomuitval. Dit geldt voor de volgende installatiewijzen : Op-eindschakelaar : installatiewijze A en C, Neer-eindschakelaar : installatiewijze A en B.

9 Het wissen van de programmering

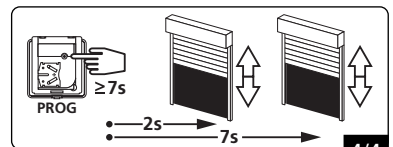
- 9.1** - Schakel gedurende 2 seconden de voeding van de ontvanger uit.
- Schakel gedurende 7 seconden de voeding van de ontvanger weer in.
 - Schakel gedurende 2 seconden de voeding van de ontvanger uit.
 - Schakel de voeding van de ontvanger weer in, de motor draait 5 seconden.

De motor is in de annuleringsmodus.

9.2- Valideer het wissen van de betreffende ontvanger vanuit de individuele bedieningszender of van een nieuwe zender.

- Druk meer dan 7 seconden op de toets PROG" van de individuele bedieningszender. Houdt deze toets indrukt totdat, de motor draait 0,5 sec. in een richting en vervolgens in de andere richting en enkele seconden later in beide richtingen.

De T3.5DC EHZ motor is nu helemaal gewist en terug in de staat waarin u hem af fabriek geleverd krijgt.





E T3.5 DC EHz

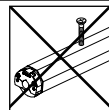
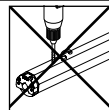
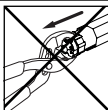
5055191B

leer atentamente este folleto
antes de cualquier utilización.

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A CEE FR 87 425 650 090



SIMU declara que este producto "T3.5DC EHz está conforme con los requisitos esenciales y otras disposiciones de la directiva 1999/5/CE. Una declaración de conformidad se encuentra disponible en internet : www.simu.fr, Rubrica "Normes". Utilización www.simu.fr, Rubrica "Normes". Utilisável nos UE, (CH)



1 Installation

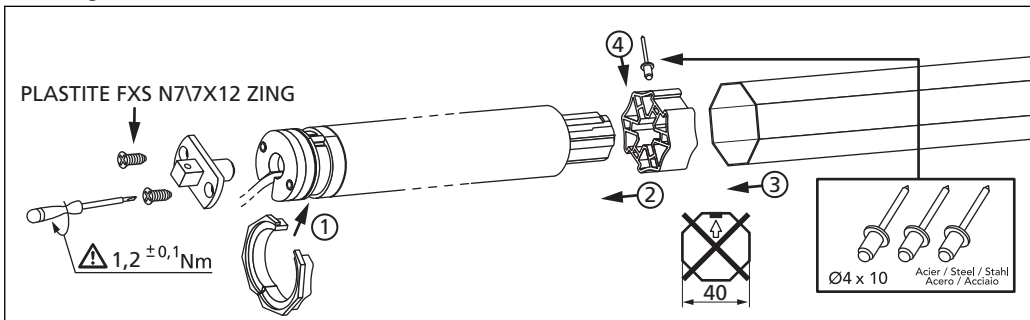
△ - Consejos :

- Respetar una distancia mínima de 20 cm entre dos motores.
- Respetar una distancia mínima de 30 cm entre un motor y un emisor Hz.
- La utilización de un aparato de radio con las mismas frecuencias (433,42MHz) puede degradar las prestaciones de nuestro equipo.(ej: casco de radio hi-fi).

- Perforación del tubo:

					A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DCEHz		12 VCC	3Nm - 6Nm - 10Nm	37	433	4,2	8	5,5	457	470

- Montage :



2 Emisores compatibles



1 : Emisor Hz mural

2 : Emisores Hz 1 y 5 canales

3 : Reloj Hz

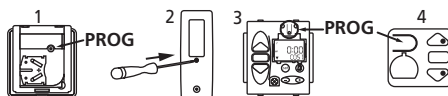
4 : Emisor Hz "largo alcance"

Alcance de los emisores:

- 1, 2 y 3: 20 mts a través 2 paredes de hormigón armado
- 4: 40 mts a través 2 paredes de hormigón armado

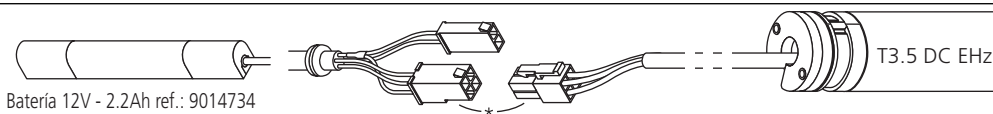
- Alejar los emisores de todas la superficies metálicas que pudieran resultar nocivas para su buen funcionamiento (pérdida de alcance).

Emplazamiento de la tecla "PROG" en los emisores Hz:



3 Ajuste del final de carrera

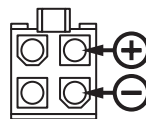
⚠ - Durante las operaciones de este capítulo (§3), no trabajar simultáneamente sobre varios motores.



3.1

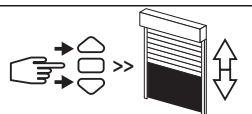
a- Conectar la alimentación del motor.

* Para mayores datos informativos sobre las características de las alimentaciones a utilizar, consultar el pliego técnico SIMU® ref.:5059076



b- Pulsar simultáneamente en las teclas "subida" y "descenso" de un emisor Hz.

El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro. **Este emisor acciona ahora el motor en modo de pulsación momentánea.** Pasar a la etapa 3.2

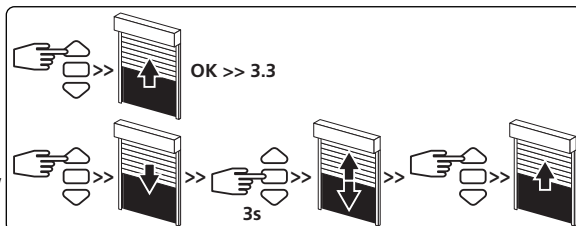


3.2- Configuración del sentido de rotación.

Pulsar en la tecla "subida" del emisor:

a- Si el eje gira en el sentido "subida", pasar a la etapa 3.3.

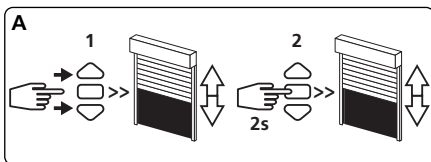
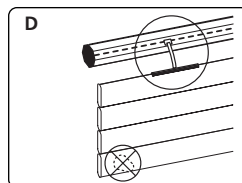
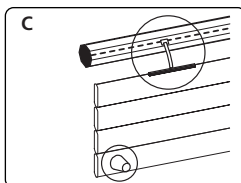
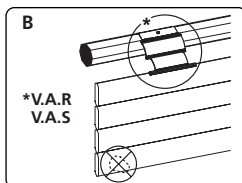
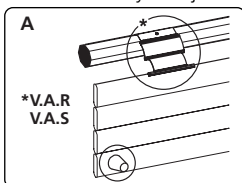
b- Si el eje gira en el sentido "descenso", invertir el sentido de rotación pulsando en la tecla "stop" durante al menos 3 segundos. El motor confirma la modificación mediante una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro. Pasar a la etapa 3.3.



3.3 - Ajuste de los finales de carrera

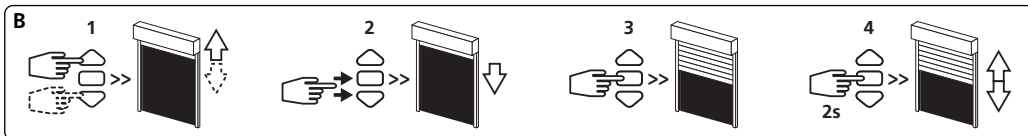
⚠ Los reglajes de finales de carrera del motor T3.5Dc EH2 se efectúa de 4 formas diferentes en función de los parámetros siguientes:

- Presencia o ausencia de topes en la lama terminal y sujeción flexible o rigida* entre el eje de enrollamiento y el tejido.



1- Pulsar simultáneamente en las teclas "bajada" y "subida" de un emisor Hz. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro.

2- Pulsar 2 segundos en la tecla "stop". El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro. La programación esta concluida. Pasar a la etapa §4.

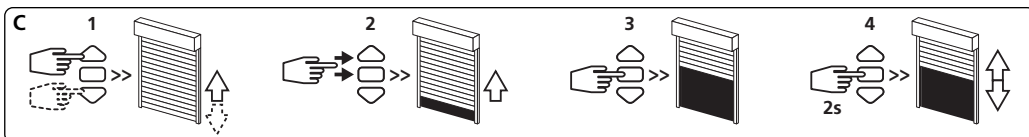


1- Posicionar el motor en el punto de parada de subida deseado, con la ayuda de las teclas "subida" y "bajada".

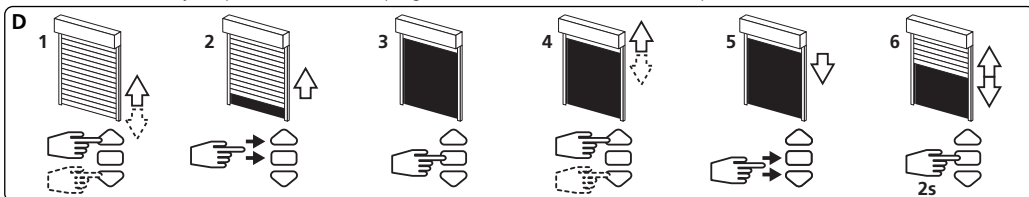
2- Presionar simultáneamente sobre las teclas "stop" y "bajada" para memorizar el punto de parada de subida. El motor se pone automáticamente en rotación de bajada.

3- Presionar sobre la tecla "stop" para parar el motor.

4- Presionar 2 segundos sobre la tecla "stop" para validar el réglaje, el motor se para y efectúa una rotación de 0,5 segundos en un sentido y después en el otro. La programación esta concluida. Pasar al punto §4.



- 1- Posicionar el motor en el punto de parada de bajada deseado, con la ayuda de las teclas "subida" y "bajada".
- 2- Presionar simultáneamente sobre las teclas "stop" y "subida" para memorizar el punto de parada de bajada. El motor se pone automáticamente en rotación de subida.
- 3- Presionar sobre la tecla "stop" para parar el motor.
- 4- Presionar 2 segundos sobre la tecla "stop" para validar el réglaje, el motor se para y efectúa una rotación de 0,5 segundos en un sentido y después en el otro. La programación está concluida. Pasar al punto §4.



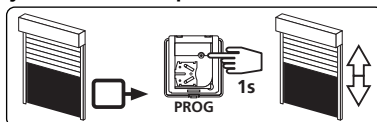
- 1- Posicionar el motor en el punto de parada superior deseado por medio de las teclas "subida" y "bajada".
- 2- Pulsar simultáneamente en las teclas "stop" y "subida" para memorizar el punto de parada de subida. El motor se pone automáticamente en rotación de bajada.
- 3- Cuando el motor llega al punto de parada de bajada deseado, pulsar "stop".
- 4- Si es necesario, afinar el ajuste por medio de las teclas "bajada" y "subida".
- 5- Pulsar simultáneamente en las teclas "stop" y "bajada" para memorizar el punto de parada de bajada. El motor se pone automáticamente en rotación de subida.
- 6- Pulsar 2 segundos en la tecla "stop" para validar los ajustes de finales de carrera; el motor se detiene, efectuando luego una rotación de 0,5 segundos en un sentido de giro y luego en el otro.

⚠ Después de estas operaciones, podemos programar el emisor utilizado anteriormente como primer punto de mando. En este caso, pasaremos al capítulo §4.

4 Programación del primero punto de mando individual

⚠ - Esta operación no puede efectuarse hasta que el emisor haya realizado la operación 3.1b.

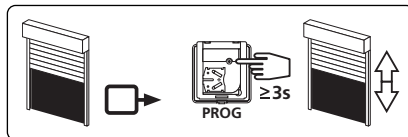
- Pulsar aproximadamente 1 segundo en la tecla "PROG", girando entonces el motor 0,5 segundo en un sentido y luego en otro. **El emisor está programado y acciona el motor en modo de pulsación permanente. Todas las funciones descritas §6 son activos.**



5 Programación de un nuevo punto de mando (individual, grupo o general)

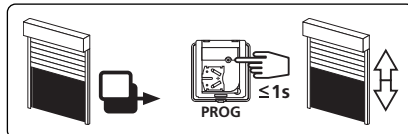
5.1 - Abrir la memoria del motor desde el emisor de accionamiento individual :

- Pulsar aproximadamente 3 segundos en la tecla "PROG" del emisor de accionamiento individual. El motor gira 0,5 segundo en un sentido y luego en otro.



5.2 - Validar la operación desde el nuevo emisor a programar :

- Pulsar 1 segundo aproximadamente en la tecla "PROG" del nuevo emisor. El motor gira 0,5 segundo en un sentido y luego en otro.



- Si el nuevo punto de mando es un emisor **de grupo**: repetir las operaciones **5.1** y **5.2**. para cada motor del grupo.
- Si el nuevo punto de mando es un emisor **general**: repetir las operaciones **5.1** y **5.2** para cada motor de la instalación.
- Para suprimir un emisor de la memoria del motor: efectuar las operaciones **5.1** desde el emisor de mando individual y la operación **5.2** desde el emisor a suprimir.

6 Funcionamiento del motor T3.5 DC EH2

- 6.1** - Con una batería en buen estado de carga, los mandos posibles son: Subida, stop y descenso. Es posible también accionar una posición intermedia (ver §7).
- 6.2 - Función detección de hielo:** Un bloqueo de la persiana en presencia de hielo al subir provoca la parada del motor.
- 6.3 - Función detección de obstáculos:** Un bloqueo de la persiana en presencia de un obstáculo al bajar provoca la parada del motor, y luego una inversión del movimiento.
- 6.4 - Función protección de la batería contra la descarga excesiva:** Antes de cada operación de subida o bajada, el motor controla la tensión de la batería.

Si la tensión es inferior a 11,5V: El motor marcará un tiempo de parada al comienzo de cada orden de subida. El descenso no es posible salvo dando varios impulsos en la tecla "descenso".

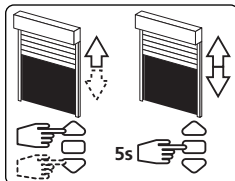
Si la tensión es inferior a 10V: El receptor no aceptará ninguna orden de mando.

En ambos casos, utilizar el cargador de emergencia con objeto de efectuar una recarga rápida de la batería. Le funcionamiento del motor se volverá normal únicamente si la tensión de la batería sube a más de 12V.

7 Memorizar y controlar una posición intermedia

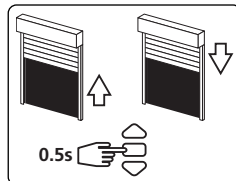
Memorizar:

- Maniobrar el motor hasta la posición deseada.
- Pulsar en la tecla "stop" durante 5 s. El motor gira 0,5 s en un sentido y luego y en el otro.



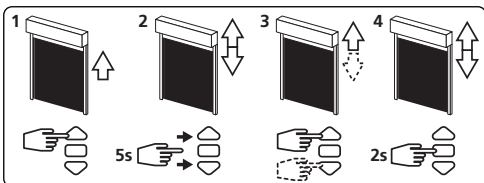
Controlar:

- Pulsar en la tecla "stop" durante 0,5 s. El motor gira y se coloca a la posición intermedia memorizada.



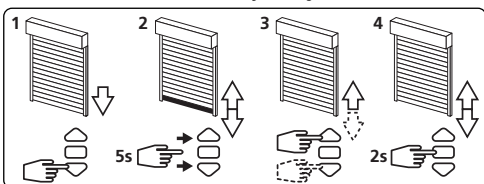
8 Reajuste de las posiciones de los finales de carrera del motor

8.1 - Reajuste de la posición de fines de recorrido superior (montajes B y D únicamente)



- 1- Posicionar el motor en el punto de parada de subida regulado en §3.3 con la ayuda de la tecla "subida".
- 2- Pulsar simultáneamente en las teclas "subida" y "descenso" durante 5 segundos. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro.
- 3- Afinar el ajuste por medio de las teclas "descenso" y "subida" para obtener la posición de fin de recorrido deseada.
- 4- Pulsar 2 segundos en la tecla "stop". El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro; la nueva posición de fin de recorrido queda memorizada.

8.2 - Reajuste de la posición de fines de recorrido inferior (montajes C y D únicamente)



- 1- Posicionar el motor en el punto de parada regulado de bajada en §3.3 con la ayuda de la tecla "bajada".
- 2- Pulsar simultáneamente en las teclas "subida" y "descenso" durante 5 segundos. El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro.
- 3- Afinar el ajuste por medio de las teclas "descenso" y "subida" para obtener la posición de fin de recorrido deseada.
- 4- Pulsar 2 segundos en la tecla "stop". El motor efectúa una rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro; la nueva posición de fin de recorrido queda memorizada.

⚠ - El reajuste de los finales de carrera se programa automáticamente cada 56 ciclos (durante 3 ciclos) o después de un corte de alimentación para los casos siguientes : Finales de carrera Alto : Montaje A y C; finales de carrera Bajo : Montaje A y B.

9 Anulación de la programación

9.1 - Cortar la alimentación del motor durante 2 segundos.

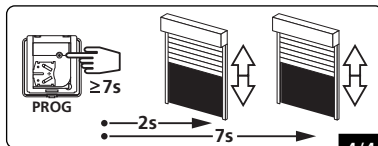
- Restablecer la alimentación del motor durante 7 segundos.
- Cortar la alimentación del motor durante 2 segundos.
- Restablecer la alimentación del motor, efectuando el motor una rotación de 5 segundos. **El motor se encuentra ahora en modo anulación de la programación.**

9.2- Validar la anulación del motor involucrado desde el emisor de accionamiento individual o desde un nuevo emisor.

- Pulsar más de 7 segundos en la tecla "PROG" del emisor de mando individual. Mantener pulsado hasta que el motor efectúe una primera rotación de 0,5 segundo en un sentido y luego en el otro, y luego unos segundos más tarde una segunda rotación de 0,5 segundo en ambos sentidos.

La memoria del motor está ahora completamente vacía.

Efectuar de nuevo la programación completa del motor. §3).





P T3.5 DC EHz

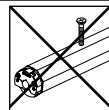
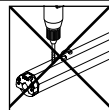
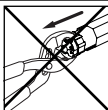
5055191B

Ler attentamente estas instruções antes de proceder a qualquer utilização.

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A CEE FR 87 425 650 090



SIMU declara que este producto "T3.5DC EHz" está conforme con los requisitos esenciales y otras disposiciones de la directiva 1999/5/CE. Una declaración de conformidad se encuentra disponible en internet : www.simu.fr, Rubrica "Normes". Utilisation www.simu.fr, Rubrica "Normes". Utilisável nos UE, CH



1 Instalação

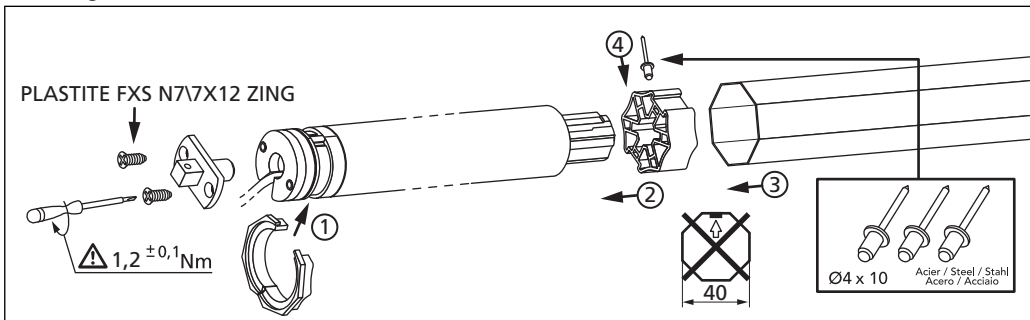
△ - Recomendações :

- Deve-se deixar uma distância mínima de 20 cm entre dois motores.
- Deve-se deixar uma distância mínima de 30 cm entre um motor e um emissor Hz.
- A utilização de um aparelho de rádio com as mesmas frequências (433,42MHz) pode interferir com o desempenho do nosso produto (ex.: radio hi-fi.)

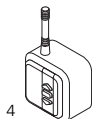
- Perfuração do tubo :

					Ø min. (mm)	A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DCEHz		12 VCC	3Nm - 6Nm - 10Nm	37	433	4,2	8	5,5	457	470	

- Montagem :



2 Emissores compatíveis



1 : Emissor Hz de parede

2 : Emissores Hz 1 e 5 canais

3 : Relógio Hz

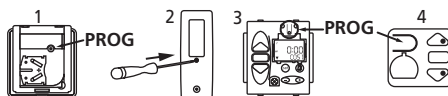
4 : Emissor Hz de "longo alcance"

Alcance dos Emissores:

- 1,2 e 3: 20 mts a través 2 paredes de cimento armado
- 4: 20 mts a través 2 paredes de cimento armado

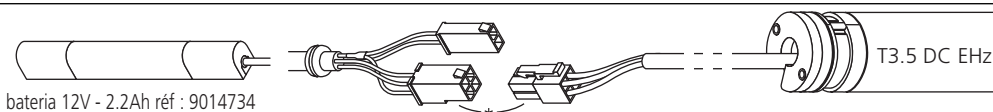
- Afaste o emissores de todas as superfícies ou estruturas metálicas que possam prejudicar o seu funcionamento (perda de alcance).

Localização da tecla "PROG" nos emissores Hz:



3 Ajuste de fim de curso

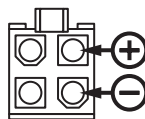
⚠ - Durante as operações deste capítulo (§3), não trabalhar sobre vários motores simultaneamente.



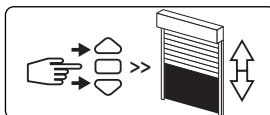
3.1

a- Desligar o motor.

* Para mais informações sobre as características das alimentações a utilizar, consultar o caderno técnico SIMU® ref.:5059076



b- Carregar simultaneamente nas teclas “descer” e “subir” de um emissor Hz. O motor efectua uma rotação durante 0,5 segundo num sentido e em sentido contrário. **Este emissor comanda agora o motor em modo instável.** Passar à etapa 3.2.

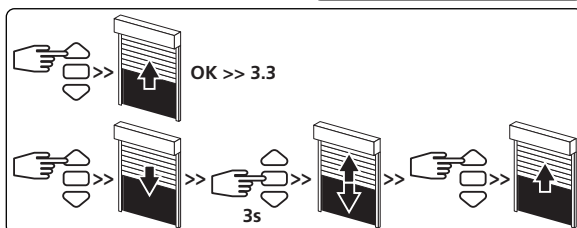


3.2 - Configuração do sentido de rotação

Carregar na tecla “subir” do emissor:

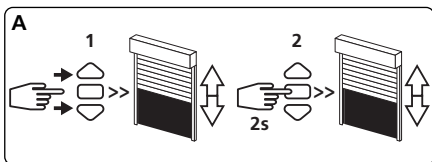
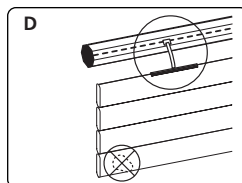
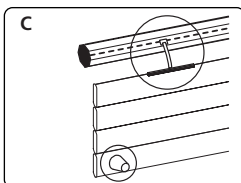
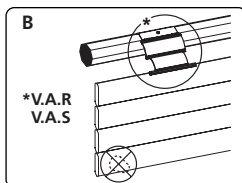
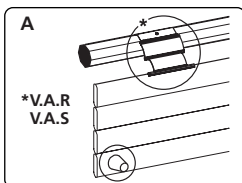
a- Se o eixo gira no sentido “subir”, passar à etapa 3.3.

b- Se o eixo gira no sentido “descer”, inverter o sentido de rotação carregando na tecla “stop” durante pelo menos 3 segundos. O motor confirma a modificação por meio de uma rotação de 0,5segundo num sentido e depois em sentido contrário. Passar à etapa 3.3.



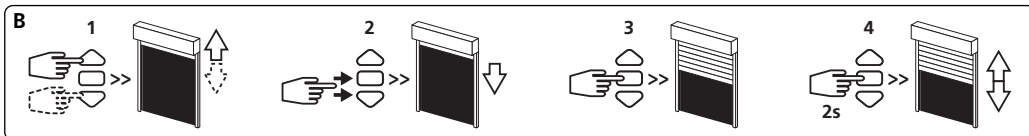
3.3 - Regulação dos fins de curso

⚠ Os fins de curso dos motores T5EHZ são ajustáveis em 4 formas diferentes e nas seguintes condições :
- Com ou sem batentes na base de fundo. Fixação através de tirantes rígidos ou flexíveis* da esteira à bobine.



1- Pressionar simultaneamente as teclas de subida e descida do emissor Hz. O motor funcionará durante 0,5 segundos numa direcção e depois noutra.

2- Pressionar a tecla “stop” durante 2 s. O motor trabalhar 0,5 s.numa direcção e depois noutra. A operação está completa. Passe à etapa §4.

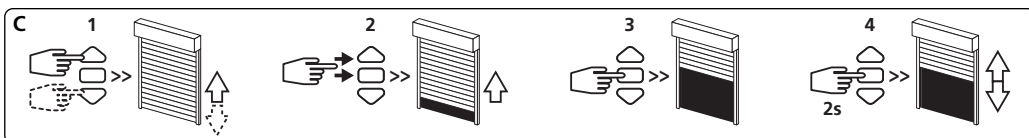


1- Posicione o motor no fim de curso superior usando as teclas de subida ou descida.

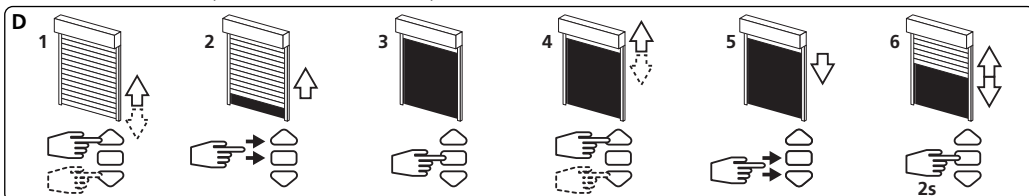
2- Para memorizar a posição do fim de curso superior, pressione simultaneamente nas teclas “stop” e “descida”. O motor funcionará automaticamente na direcção de descida.

3- Pressione a tecla “stop” para parar o motor.

4- Pressione 2 segundos na tecla “stop” para validar a posição, O motor funcionará durante meio segundo numa direcção e depois noutra. Passe à etapa §4



- 1- Posicione o motor no fim de curso inferior usando as teclas de subida ou descida.
- 2- Para memorizar a posição do fim de curso inferior, pressione simultaneamente nas teclas “stop” e “subida”.
O motor funcionará automaticamente na direcção de subida.
- 3- Pressione la tecla “stop” para parar o motor.
- 4- Pressione 2 segundos na tecla “stop” para validar a posição, O motor funcionará durante meio segundo numa direcção e depois noutra. Passe á etapa §4.



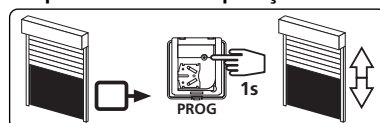
- 1- Posicionar el motor no ponto de paragem inferior desejado por meio das teclas “descer” e “subir”.
- 2- Carregar simultaneamente nas teclas “stop” e “subir” para memorizar o ponto de paragem inferior. O motor põe-se automaticamente em rotação de subida.
- 3- Quando o motor chega ao ponto de paragem superior desejado, carregar em “stop”.
- 4- Se necessário, ajustar a regulação por meio das teclas “descer” e “subir”
- 5- Carregar simultaneamente nas teclas “stop” e “descer” para memorizar o ponto de paragem superior. O motor põe-se automaticamente em rotação de descida.
- 6- Carregar 2 segundos na tecla “stop” para validar as regulações fins de curso. O motor para e depois efectua uma rotação de 0,5 segundo num sentido e de seguida em sentido. Passe á etapa §4.

⚠ - **Depois destas operações, pode programar o emissor utilizado como primeiro ponto de controle, para isso, ver capítulo §4.**

4 Programação do primeiro ponto de comando individual

⚠ - **Esta operação só pode ser efectuada a partir do emissor com que se efectua a operação 3.1b.**

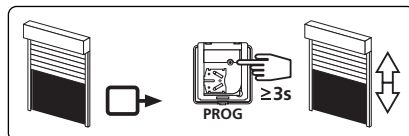
- Carregar cerca de 1 segundo na tecla “PROG”, o motor gira durante 0,5 segundo num sentido e depois em sentido contrário. **O seu emissor está agora programado e comanda o motor EHZ em modo estável. Todas as funções descritas §6 são activos.**



5 Programação de um novo ponto de comando (individual, de um grupo ou geral)

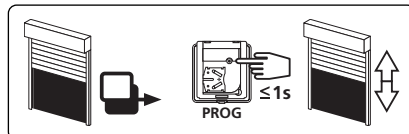
5.1 - Abrir a memória do receptor a partir do emissor de comando individual :

- Carregar cerca de 3 segundos na tecla “PROG” do emissor de comando individual. O motor giradurante 0,5 segundo num sentido e depois em sentido contrário.



5.2 - Validar a operação a partir do novo emissor que se quer programar :

- Carregar cerca de 1 segundo na tecla “PROG” do novo emissor,o motor gira durante 0,5 segundo num sentido e depois em sentido contrário.



- Se o seu novo ponto de comando é um comando **de grupo**: repetir as operações **5.1** e **5.2** em cada motor do grupo.
- Se o seu novo ponto de comando é um comando **geral**: repetir as operações **5.1** e **5.2** em cada motor do grupo da instalação.
- Para suprimir um emissor da memória do motor: Efectuar as operações **5.1** a partir do emissor de comando individual e a operação **5.2** a partir do emissor que se quer suprimir.

6 Funcionamento do motor T3.5 DC EHz

6.1 - Com uma bateria em bom estado de carga, os comandos possíveis são: Subida, stop e descida. É igualmente possível comandar uma posição intermédia (ver §12).

6.2 - Função detecção do gelo: Uma bloqueagem do estore na presença de gelo durante a subida provoca a paragem do motor.

6.3 - Função detecção de obstáculo: Uma bloqueagem do estore na presença de um obstáculo à descida provoca a paragem do motor, e depois uma inversão do movimento.

6.4 - Função protecção da bateria contra a descarga excessiva: Antes de cada operação de subida ou descida, o motor controla a tensão da bateria.

Se a tensão for inferior a 11,5V: O motor marcará um tempo de paragem no início de cada ordem de subida. A descida só será possível por meio de repetidos impulsos na tecla "descida".

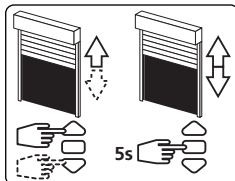
Se a tensão for inferior a 10V: O receptor não aceitará nenhuma ordem de comando.

Em ambos os casos, utilizar o carregador auxiliar para efectuar uma recarga rápida da bateria. O funcionamento do motor só voltará ao normal quando a tensão da bateria se elevar acima de 12V.

7 Registo e controle da posição intermédia

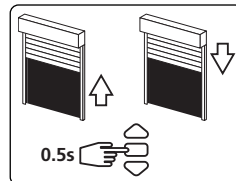
Registo :

- Posicionar o motor na posição desejada.
- Pressionar a tecla "stop" durante 5s. O motor gira 0,5 s num sentido e seguidamente no outro.



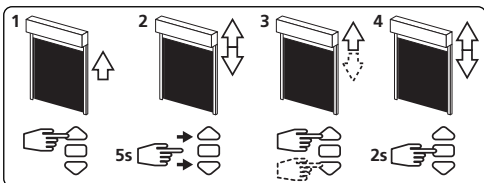
Controle :

- Pressionar a tecla "stop" durante 0,5s. O motor vai para a posição intermédia.



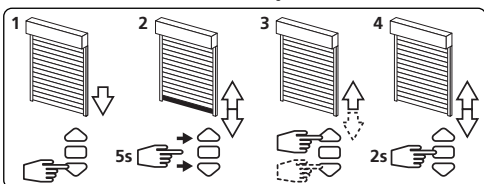
8 Reajustamento das posições de fins de curso

8.1 - Reajustamento da posição de fins de curso superior (somente instalações B e D)



- 1- Posicionar o motor no fim de curso superior, previamente regulado em §3.3 com a tecla "subir".
- 2- Carregar simultaneamente nas teclas "subir" e "descer" durante 5 segundos. O motor efectua uma rotação de 0,5 segundo num sentido e depois em sentido contrário.
- 3- Ajustar a regulação por meio das teclas "descer" e "subir" para obter a posição de fim de curso desejada.
- 4- Carregar 2 segundos na tecla "stop". O motor efectua uma rotação de 0,5 segundo num sentido e depois em sentido contrário, a nova posição de fim de curso é memorizada.

8.2 - Reajustamento da posição de fins de curso inferior (somente instalações C e D)



- 1- Posicionar o motor no fim de curso inferior, previamente regulado em §3.3 com a tecla "descer".
- 2- Carregar simultaneamente nas teclas "subir" e "descer" durante 5 segundos. O motor efectua uma rotação de 0,5 segundo num sentido e depois em sentido contrário.
- 3- Ajustar a regulação por meio das teclas "descer" e "subir" para obter a posição de fim de curso desejada.
- 4- Carregar 2 segundos na tecla "stop". O motor efectua uma rotação de 0,5 segundo num sentido e depois em sentido contrário, a nova posição de fim de curso é memorizada.

⚠ - O reajuste do fim de curso é automático a cada 56 ciclos (durante 3 ciclos) ou após uma falha de corrente, nos seguintes casos : Fim de curso superior : montagem A e C ; Fim de curso inferior : montagem A e B.

9 Anulação da programação

9.1 - Cortar a alimentação eléctrica do motor durante 2 segundos.

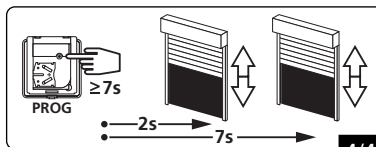
- Restabelecer a alimentação do motor durante 7 segundos.

- Cortar a alimentação eléctrica do motor durante 2 segundos.

- Restabelecer a alimentação do motor, o motor efectua uma rotação que dura 5 segundos. O motor encontra-se agora **em modo anulação da programação**.

9.2- Validar a anulação do receptor abrangido a partir do emissor de comando individual ou de um novo emissor

- Carregar mais de 7 segundos na tecla "PROG" do emissor de comando individual. Mantar a pressão sobre a tecla até que o motor efectue uma primeira rotação de 0,5 segundo num sentido e de seguida em sentido contrário, depois, alguns segundos mais tarde, uma segunda rotação de 0,5 segundo em ambos os sentidos. **A memória do motor está agora completamente vazia. Efectuar novamente a programação completa do motor (§3).**





PL T3.5 DC EH_z

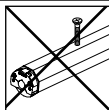
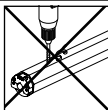
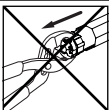
5055191B

Przed każdym użyciem prosimy
dokładnie zapoznać
się z instrukcją.

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A. CEE FR 87 425 650 090



Firma SIMU oświadcza niniejszym, że urządzenie "T3.5 DC EH_z" jest zgodne z istotnymi wymaganiami oraz innymi
odnośnymi postanowieniami dyrektywy 1999/5/CE. Deklaracja zgodności jest do Państwa dyspozycji na stronie
internetowej : www.simu.fr, rubryka "Normy". Może on być użytkowany w krajach Unii Europejskiej, w Szwajcarii.



1 Instalacja

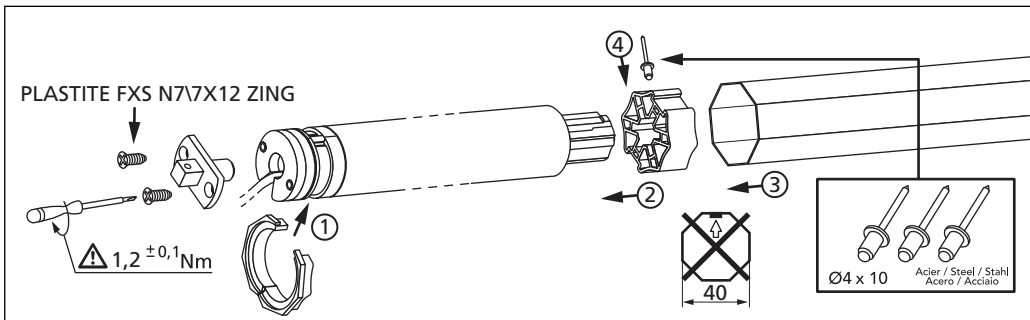
△ - Zalecenia :

- Minimalna odległość między dwoma napędami wynosi 20 cm
- Minimalna odległość między napędem a nadajnikiem Hz wynosi 30 cm
- Używanie urządzeń radiowych pracujących na tej samej częstotliwości (433,42MHz) może spowodować pogorszenie działania naszego urządzenia (np: słuchawki radiowe hi-fi).

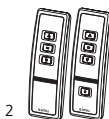
- Wykonywanie otworów w rurze nawojowej :

T3.5 DC EH _z				A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
				433	4,2	8	5,5	457	470

- Montaż



2 Nadajniki kompatybilne



1 : Nadajnik Hz natynkowy

2 : Nadajniki Hz 1- i 5-kanalowe

3 : Zegar Hz

4 : Nadajnik Hz "większego zasięgu"

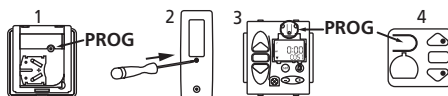
Zasięg nadajników:

1,2 i 3: 20 m przez 2 ściany żelbetonowe

4: 40 m przez 2 ściany żelbetonowe

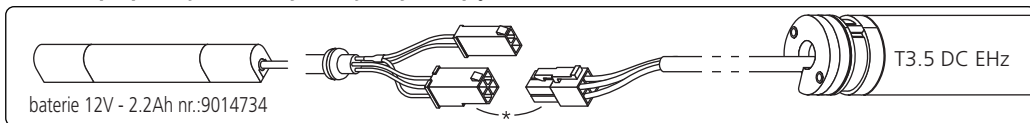
- Nie należy umieszczać nadajnika w pobliżu powierzchni metalowych, które mogłyby powodować zakłócenia w jego prawidłowym funkcjonowaniu (zmniejszenie zasięgu).

Umiejscowienie przycisku "PROG" na nadajnikach Hz:



3 Regulacja wyłączników krańcowych

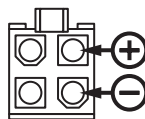
⚠ - Współpracuje na raz tylko z jednym napędem



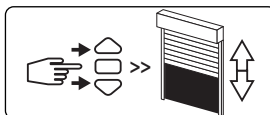
3.1

a- Podłączyć napęd do zasilania.

* W celu uzyskania szczegółowych informacji dotyczących wymaganych parametrów zasilania zapoznać się z broszurą techniczną SIMU® nr.:5059076.



b- Nacisnąć jednocześnie przyciski “Góra” i “Dół” nadajnika Hz. Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. **Nadajnik steruje teraz napędem w trybie niestabilnym.** Należy przejść do etapu 3.2.

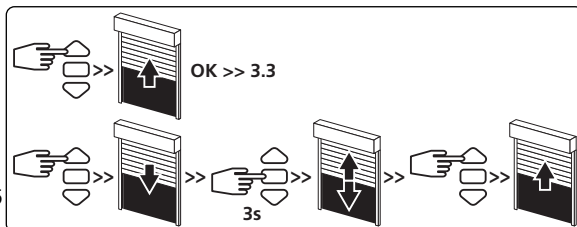


3.2- Konfiguracja kierunku obrotu

Naciskać na przycisk “Góra” nadajnika.

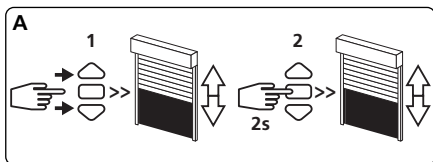
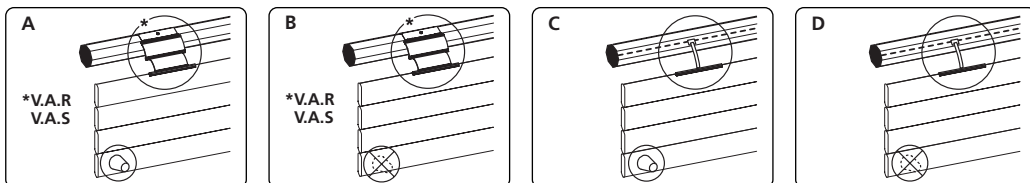
a- Jeśli rura nawojowa obraca się w kierunku “Góra”, należy przejść do etapu 3.3.

b- Jeśli rura nawojowa obraca się w kierunku “Dół”, należy zmienić kierunek obrotu naciskając na przycisk “Stop” przez co najmniej 3 sekundy. Napęd potwierdzi zmianę poprzez obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Należy przejść do etapu 3.3.



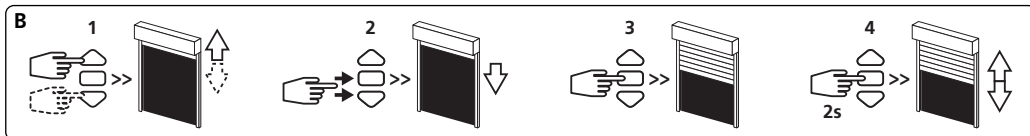
3.3 - Regulacja wyłączników krańcowych

⚠ Wyłączniki krańcowe napędów T3.5DC EH2 są regulowane na 4 różne sposoby w zależności od następujących warunków :
- Czy listwa dolna posiada odbojniki czy nie, czy połączenie pancerza z rurą nawojową **jest sztywne czy nie***.



1- Jednocześnie nacisnąć na przyciski “Góra” i “Dół” nadajnika Hz. Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.

2- Nacisnąć na przycisk “Stop” przez 2 sekundy. Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Operacja jest zakończona. Należy przejść do etapu 4.

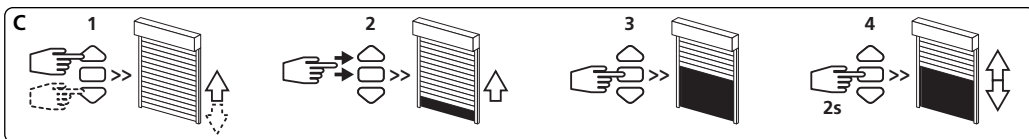


1- Ustawić napęd w górnej pozycji wyłącznika krańcowego za pomocą przycisków “Góra” lub “Dół”

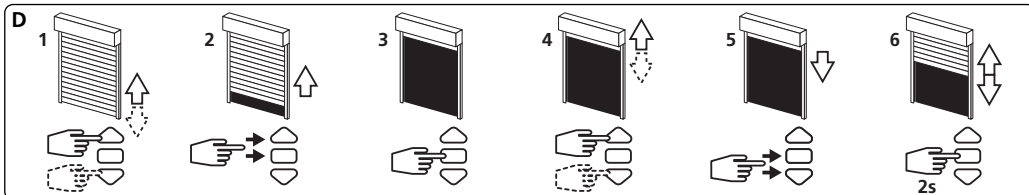
2- Nacisnąć jednocześnie przyciski “Stop” i “Dół”, aby zapisać w pamięci ustawienie “górnego” położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku “Dół”.

3- Nacisnąć przycisk “Stop”, aby zatrzymać napęd.

4- Nacisnąć przez 2 sekundy na przycisk “Stop”, aby zatwierdzić ustawienia. Napęd wykona obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Należy przejść do etapu 4.



- 1- Ustawić napęd w dolnej pozycji wyłącznika krańcowego za pomocą przycisków “Góra” lub “Dół”
- 2- Nacisnąć jednocześnie przyciski “Stop” i “Góra”, aby zapisać w pamięci ustawienie “dolnego” położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku “Góra”.
- 3- Nacisnąć przycisk “Stop”, aby zatrzymać napęd.
- 4- Naciskać przez 2 sekundy na przycisk “Stop”, aby zatwierdzić ustawienia. Napęd wykona obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Należy przejść do etapu 4



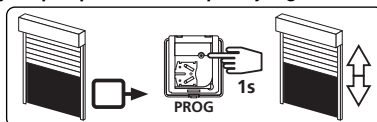
- 1- Ustawić napęd w dolnej pozycji wyłącznika krańcowego za pomocą przycisków “Góra” lub “Dół”.
- 2- Nacisnąć jednocześnie przyciski “Stop” i “Góra”, aby zapisać w pamięci ustawienie “dolnego” położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku “Góra”.
- 3- Naciskać na przycisk “Stop”, kiedy napęd osiągnie wymagane “górne” położenie krańcowe.
- 4- W razie potrzeby doregulować ustawienie za pomocą przycisków “Góra” lub “Dół”
- 5- Nacisnąć jednocześnie przyciski “Stop” i “Dół” aby zapisać w pamięci ustawienie górnego położenia krańcowego. Napęd automatycznie wykonuje obroty w kierunku “Dół”.
- 6- Naciskać przez 2 sekundy na przycisk “Stop”, aby zatwierdzić ustawienia. Napęd zatrzyma się i wykona obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Należy przejść do etapu 4.

⚠ - Po tych operacjach można zaprogramować zastosowany do regulacji wyłączników krańcowych nadajnik jako pierwszy poziom sterowania. Aby tego dokonać prosimy zapoznać się z etapem 4.

4 Programowanie pierwszego indywidualnego poziomu sterowania

⚠ Operacja ta może być wykonana tylko z nadajnika, który był używany do przeprowadzenia operacji wg 3.1b.

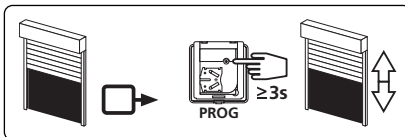
- Naciskać na przycisk “PROG” przez około 1 sekundę. Napęd wykonuje ruch obrotowy 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.
- Państwa nadajnik jest teraz zaprogramowany i steruje napędem w trybie stabilnym. Wszystkie funkcje opisane w §6 są włączone.**



5 Programowanie nowego poziomu sterowania (indywidualnego, grupowego lub ogólnego)

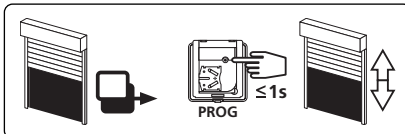
5.1 - Otworzyć pamięć odbiornika przy pomocy nadajnika sterowania indywidualnego :

- Naciskać przez około 3 sekundy na przycisk “PROG” zaprogramowanego wcześniej nadajnika sterowania indywidualnego. Napęd wykonuje ruch obrotowy 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.



5.2 - Zatwierdzić dokonaną czynność z nowego nadajnika, który chcemy zaprogramować:

- Naciskać przez około 1 sekundę na przycisk “PROG” nowego nadajnika. Napęd wykonuje ruch obrotowy przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.



- Jeśli Państwa nowy poziom sterowania jest **sterowaniem grupowym**: należy powtórzyć operacje 5.1 i 5.2 dla każdego napędu grupy.
- Jeśli Państwa nowy poziom sterowania jest **sterowaniem ogólnym**: należy powtórzyć operacje 5.1 i 5.2 dla każdego napędu instalacji.
- Aby usunąć nadajnik z pamięci odbiornika należy operacje 5.1 z zaprogramowanego nadajnika, a następnie wykonać operację 5.2 z nadajnika, który chcemy skasować.

6 Działanie napędu T3.5 DC EH2

- 6.1 - Przy dobrze naładowanej baterii, możliwe polecenia to: podnoszenie, stop i opuszczanie. Możliwe jest również wydanie polecenia dla położenia pośredniego (patrz §7).
- 6.2 - **Funkcja wykrywania oblodzenia:** Blokada rolety przy podnoszeniu ze względu na oblodzenie powoduje zatrzymanie napędu.
- 6.3 - **Funkcja wykrywania przeszkód:** Blokada rolety przy opuszczaniu ze względu na obecność przeszkody powoduje zatrzymanie silnika, a następnie odwrócenie kierunku obrotów.
- 6.4 - **Funkcja zabezpieczenia baterii przed nadmiernym rozładowaniem:** Przed wykonaniem każdego podnoszenia lub opuszczania, silnik sprawdza napięcie baterii.

Jeżeli napięcie jest niższe, niż 11,5 V: Napęd ustali czas zatrzymania na początku każdego polecenia podnoszenia. Opuszczanie jest możliwe wyłącznie po kilkakrotnym naciśnięciu przycisku "opuszczanie".

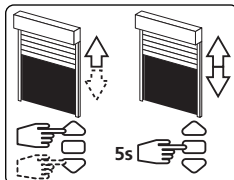
Jeżeli napięcie jest niższe, niż 10 V: Czujnik nie przyjmie żadnego polecenia.

W obu tych przypadkach, użyć ładowarki awaryjnej w celu szybkiego naładowania baterii. Działanie napędu powróci do normy dopiero wtedy, gdy napięcie baterii przekroczy 12 V.

7 Zapis i sterowanie dla pozycji pośredniej

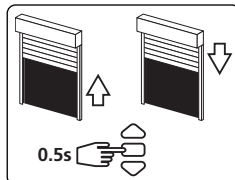
Zapis :

- Ustawić napęd w wymaganym miejscu.
- Naciskać przez 5 sekund na przycisk "Stop". Napęd wykonuje obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.



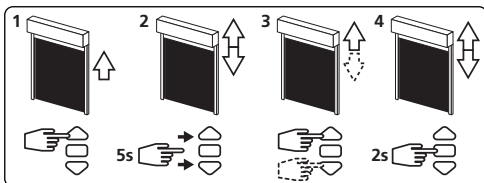
Sterowanie :

- Naciskać na przycisk "Stop" nadajnika przez 0,5 sekundy. Napęd wykonuje obroty w kierunku pozycji pośredniej.



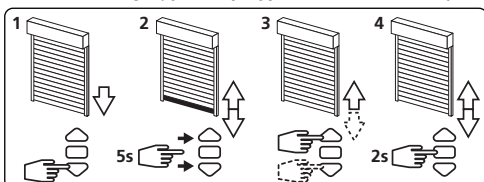
8 Ponowna regulacja ustawienia wyłączników krańcowych

8.1 - Zmiana ustawienia górnego położenia wyłącznika krańcowego (tylko w przypadku montażu B i D)



- 1- Ustawić napęd w "górną" pozycję" wyłącznika krańcowego ustawionej wcześniej na etapie 3.3 za pomocą przycisku "Góra".
- 2- Naciskać jednocześnie na przyciski "Góra" i "Dół" przez 5 sekund. Napęd wykonuje obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.
- 3- Ustawić nowe położenie krańcowe za pomocą przycisków "Góra" i "Dół".
- 4- Naciskać przez 2 sekundy na przycisk "Stop", aby zatwierdzić nowe ustawienie. Napęd wykoną obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Nowe ustawienie "górną" pozycji wyłącznika krańcowego jest zapisane w pamięci.

8.2 - Zmiana ustawienia dolnego położenia wyłącznika krańcowego (tylko w przypadku montażu C i D)



- 1- Ustawić napęd w "dórną" pozycję" wyłącznika krańcowego ustawionej wcześniej na etapie 3.3 za pomocą przycisku "Dół".
- 2- Naciskać jednocześnie na przyciski "Góra" i "Dół" przez 5 sekund. Napęd wykonuje obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim.
- 3- Ustawić nowe położenie krańcowe za pomocą przycisków "Góra" i "Dół".
- 4- Naciskać przez 2 sekundy na przycisk "Stop", aby zatwierdzić nowe ustawienie. Napęd wykoną obrót 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Nowe ustawienie "dórną" pozycji wyłącznika krańcowego jest zapisane w pamięci.

⚠ - Ponowna regulacja położenia krańcowych jest wykonywana automatycznie po każdym 56 cyklach pracy (podczas 3 cykli) lub po zaniku napięcia zasilającego dla następujących rodzajów instalacji : Górny wyłącznik krańcowy : Montaż A i C, Dolny wyłącznik krańcowy : Montaż A i D.

9 Kasowanie zaprogramowania

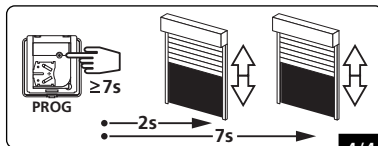
9.1 - Wyłączyć zasilanie napędu na 2 sekundy.

- Załączyć zasilanie napędu na 7 sekundy.
- Wyłączyć zasilanie napędu na 2 sekundy.
- Ponownie załączyć zasilanie, napęd wykonuje obroty przez 5 sekund w losowo wybranym kierunku. **Napęd znajduje się teraz w trybie kasowania zaprogramowania.**

9.2- Następnie należy potwierdzić skasowanie danego napędu za pomocą nadajnika sterowania indywidualnego lub za pomocą nowego nadajnika

- Naciskać ponad 7 sekund na przycisk "PROG" nadajnika, W tym czasie napęd wykona pierwszy obrót przez 0,5 sekundy w jednym kierunku, a następnie w drugim. Przyciskać dalej aż do momentu, po czym kilka sekund później drugi obrót w obu kierunkach.

Pamięć odbiornika jest teraz całkowicie wykasowana. Należy zaprogramować odbiornik od nowa (§3).





CZ T3.5 DC EH_z

5055191B

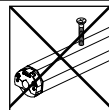
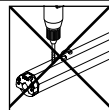
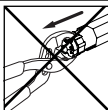
Před použitím si pozorně přečtěte návod!

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A CEE FR 87 425 650 090



Společnost SIMU tímto prohlašuje, že přístroje "T3.5DC EH_z" odpovídají hlavním požadavkům a základním předpisům evropské směrnice 1999/5/CE. Podrobné informace najdete na internetové adrese : www.simu.fr, stránka "Normy".

Používání povoleno v UE, (CH)



1 Montáž

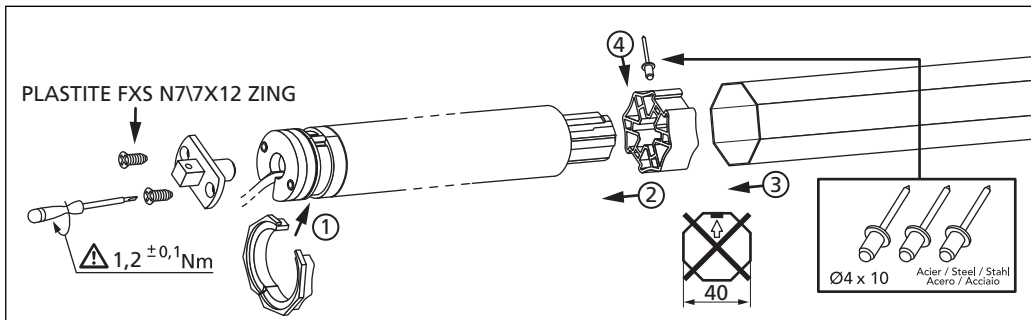
Δ - Doporučení:

- Dodržujte minimální vzdálenost 20 cm mezi dvěma motory.
- Dodržujte minimální vzdálenost 30 cm mezi motory a vysílačem Hz.
- Používání vysílacího zařízení pracujícího na stejném kmitočtu (433,42MHz) může zhoršit spolehlivost našeho zařízení (např. bezdrátová sluchátka).

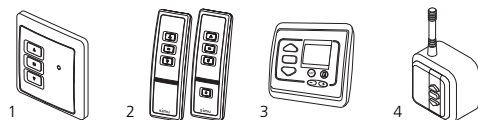
- Příprava montážních otvorů v hřídeli:

T3.5 DC EH _z				A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DC EH _z				433	4,2	8	5,5	457	470

- Montáž :



2 Kompatibilní vysílače



- 1: standardní vysílač Hz
2: vysílače Hz 1-5 kanálů

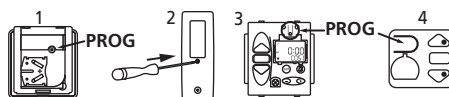
- 3: časový spínač Hz
4: vysílač Hz se zvýšeným dosahem.

Dosah vysílačů:

Obr. 1, 2, a 3: 20m při standardních podmínkách.
Obr. 4: 40m při standardních podmínkách.

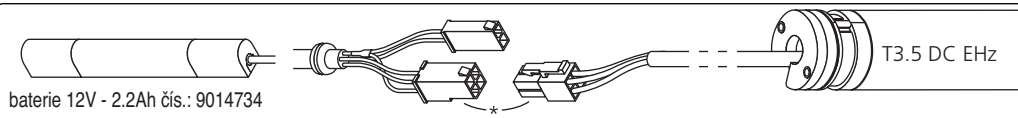
- Umístěte vysílač v dostatečné vzdálenosti od kovových dílů, které by mohly ovlivnit jeho výkon.

I Umístění tlačítka "PROG" na vysílačích Hz:



3 Nastavení koncových dorazů

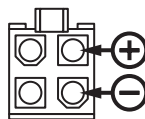
⚠ - Během operací, popsaných v této kapitole (§3), nepracujte na dvou různých motorech najednou.



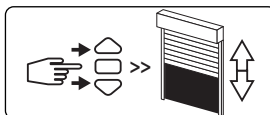
3.1

a- Připojte napájení.

* Pro získání více informací o používaných parametrech napájení použijte technickou složku SIMU® ref.:5059076



b- Na vybraném vysílaci Hz stiskněte zároveň tlačítka “nahoru” a “dolů”. Motor cuknutím na obě strany potvrdí přijetí vysíláče. **Použitý vysíláč nyní ovládá daný motor v “nestabilním” režimu.** Přejděte k bodu 3.2.

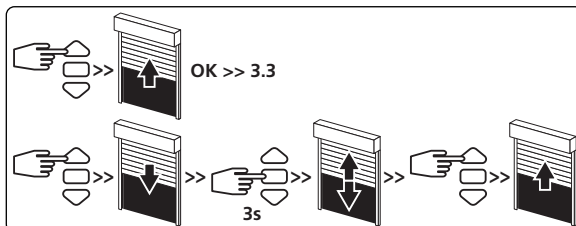


3.2- Nastavení směru otáčení

Stisknete li na vysílaci tlačítko “nahoru” a motor se otáčí:

a- správným směrem, přejděte k bodu 3.3.

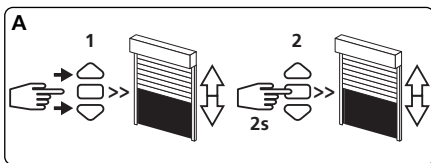
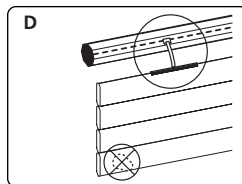
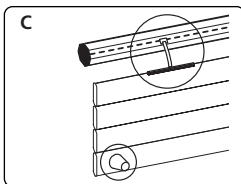
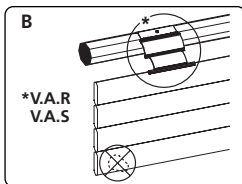
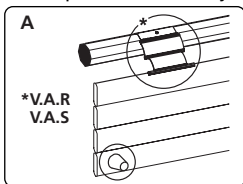
b- ve směru “dolů”, stiskněte na 3 s tlačítko “stop”
Motor cuknutím na obě strany potvrdí změnu směru otáčení. Přejděte k bodu 3.3.



3.3: Nastavení koncových poloh do paměti.

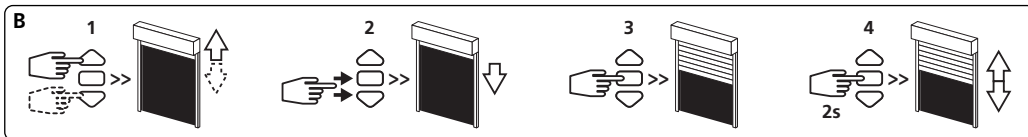
⚠ Koncové dorazy T3.5DC EH2 mohou být nastaveny čtyřmi způsoby v závislosti na následujících podmínkách :

- Roleta se má, nebo nemá zastavit o pevný* doraz a jsou použity pevné (bezpečnostní) nebo pružinové závěsy lamel.



1- Současně stiskněte tlačítka vysíláče Hz **nahoru** i **dolů**. Motor cukne na obě strany.

2- Stiskněte a podržte tlačítko **stop** na 2s. Motor cuknutím na obě strany správnost postupu. Přejděte na bod 4.

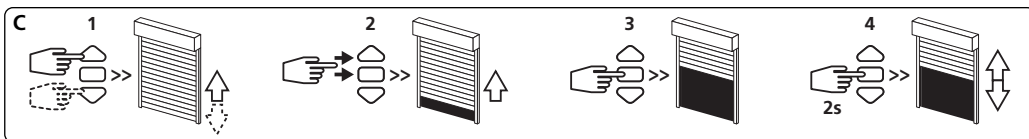


1- Pomocí tlačítek **nahoru** a **dolů** nastavte **horní** koncovou polohu.

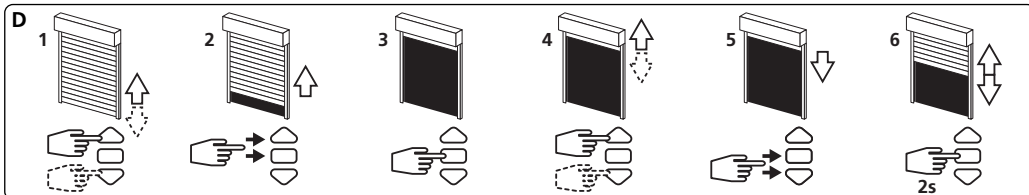
2- Tuto vybranou polohu uložíte do paměti současným tlačítek **stop** a **dolů**. Motor se automaticky rozběhne směrem dolů.

3- Zastavte motor tlačítkem **stop**.

4- Stiskněte tlačítko **stop** na 2s pro potvrzení **horní** koncové polohy. Motor cuknutím na obě strany potvrdí správnost nastavení. Přejděte na bod 4.



- 1- Pomocí tlačítek **nahoru** a **dolů** nastavte **dolní** koncovou polohu.
- 2- Tuto vybranou polohu uložte do paměti současným stisknutím tlačítek **stop** a **nahoru**. Motor se automaticky rozpěhne směrem nahoru.
- 3- Zastavte motor tlačítkem **stop**.
- 4- Stiskněte tlačítko **stop** na 2s pro potvrzení **dolní** koncové polohy. Motor cuknutím na obě strany potvrdí správnost nastavení. Přejděte na bod 4.



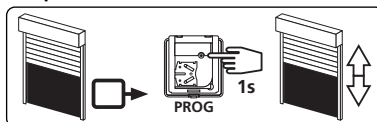
- 1- Pomocí tlačítek **nahoru** a **dolů** nastavte motor na požadovaný **dolní** koncový doraz.
- 2- Stiskněte zároveň tlačítka **stop** a **nahoru**, aby se do paměti uložila pozice **dolního** koncového dorazu. Motor se automaticky začne otáčet ve směru **nahoru**.
- 3- Tlačítkem **stop** zastavte motor v požadované **horní** pozici
- 4- Pokud je to nutné, můžete nastavení doladit pomocí tlačítek **nahoru** a **dolů**.
- 5- Stiskněte zároveň tlačítka **stop** a **dolů**, aby se do paměti uložil **horní** koncový doraz. Motor se automaticky začne otáčet ve směru **dolů**.
- 6- Poté stiskněte na 2s tlačítko **stop**. Tím potvrdíte nastavení koncového dorazu. Motor se zastaví a cuknutím na obě strany potvrdí správnost nastavení. Přejděte na bod 4.

⚠ - Po těchto operacích můžete naprogramovat první použitý vysílač viz bod 5.

4 Naladění prvního individuálního ovladače

⚠ - Tento krok lze provést pouze s vysílačem, který sloužil k provedení operace 3.1b.

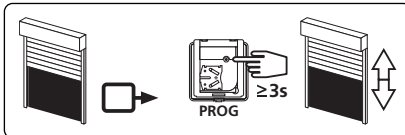
- Stiskněte na 1s tlačítko "PROG". Motor potvrdí správnost naladění cuknutím na obě strany. **Vysílač je nyní naladěn a ovládá motor ve "stabilním" režimu. Veškeré funkce popsané v §6 budou aktivní.**



5 Naladění dalšího vysílače (individuálního, skupinového nebo generálního)

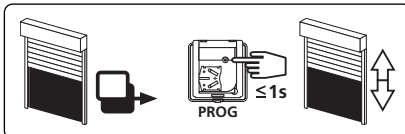
5.1 : Uvedení přijímače do ladícího módu pomocí prvního naladěného vysílače:

- Stiskněte na 3 s tlačítko "PROG" na již naladěném individuálním vysílači. Motor cuknutím na obě strany potvrdí připravení na ladění dalšího vysílače.



5.2 : Potvrzení naladění nového vysílače:

- Stiskněte na 1 s tlačítko "PROG" na novém vysílači, motor cuknutím na obě strany potvrdí správnost naladění.



- Pokud má nový vysílač ovládat **skupinu** motorů, zopakujte kroky **5.1 a 5.2** u každého motoru dané skupiny.
- Pokud má nový vysílač řídit budovu **generálně**, zopakujte kroky **5.1 a 5.2** u všech motorů v budově.
- Chcete-li vymazat jeden vysílač z paměti motoru, proveďte krok **5.1** pomocí vysílače individuálního ovládání a krok **5.2** pomocí vysílače, který chcete z paměti vymazat.

6 Fungování do motor T3.5DC EHz

6.1 - S baterií v dobrém stavu dobítí je možné provést následující operace: vytažení, zastavení a spuštění clony. Je také možné nastavit střední polohu (viz §7).

6.2 - **Funkce detekce nárazy:** zablokování clony v případě přítomnosti nárazy při vytahování vyvolá zastavení motoru.

6.3 - **Funkce detekce překážky:** zablokování clony v případě přítomnosti překážky při spuštění vyvolá zastavení motoru a následně změnu směru otáčení.

6.4 - **Funkce ochrany baterie proti nadměrnému vybití:** před každou operací vytažení či spuštění motor zkontroluje napětí baterie. Pokud je napětí nižší než 11,5V; motor označí dobu zastavení na začátku každého příkazu k vytažení. Spuštění je možné pouze po několikanásobném stlačení tlačítka "spuštění".

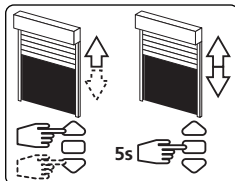
Pokud je napětí nižší než 10,5V; receptor nepřijme žádný příkaz ke spuštění.

V obou těchto případech použijte nouzovou dobíječku, abyste provedli rychlé dobítí baterie. Fungování motoru se vrátí do normálu pouze v případě, že napětí baterie dosáhne napětí vyššího než 12V.

7 Nahrání a ovládání zvolené polohy

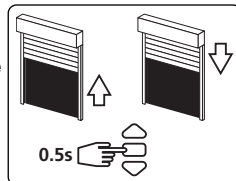
Nahrání:

- Sjedďte s roletou do požadované polohy.
- Zmáčkněte na 5s vteřin tlačítko "stop". Motor kývne na jednu a druhou stranu po dobu 0,5 vteřiny.



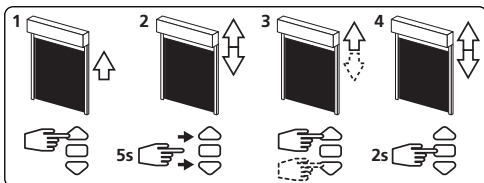
Ovládání :

- Zmáčkněte na 0,5 vteřiny tlačítko "stop". Roleta sjede do zvolené polohy.



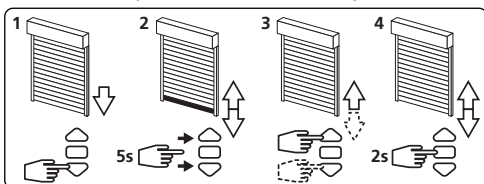
8 Změna nebo úprava horního nebo dolního koncového dorazu

8.1 - Změna nastavení horního koncového dorazu (Pouze montáž B a D)



- 1- Sjedďte na horní koncový doraz, již nastavený podle bodu 7.3.
- 2- Na 5s Stiskněte zároveň tlačítka nahoru a dolů. Motor cuknutím na obě strany potvrdí připravenost k dalšímu nastavování.
- 3- Pomocí tlačítek **nahoru** a **dolů** doladíte nastavení koncového dorazu.
- 4- Na 5s Stiskněte tlačítko **stop**. Motor cuknutím na obě strany potvrdí uložení změny nastavení do paměti.

8.1 - Změna nastavení dolního koncového dorazu (Pouze montáž C et D)



- 1- Sjedďte na dolní koncový doraz, již nastavený podle bodu 4.3.
- 2- Na 5s Stiskněte zároveň tlačítka nahoru a dolů. Motor cuknutím na obě strany potvrdí připavenost k dalšímu nastavování.
- 3- Pomocí tlačítek **nahoru** a **dolů** doladíte nastavení koncového dorazu.
- 4- Na 5s Stiskněte tlačítko **stop**. Motor cuknutím na obě strany potvrdí uložení změny nastavení do paměti.

⚠ - Opětne seřízení koncových dorazů probíhá automaticky každých 56 cyklů (po dobu 3 cyklů), nebo po výpadku proudu u následujících instalací : Horní koncový doraz montáž A & C; Dolní koncový doraz montáž A & C.

9 Úplné vymazání paměti

9.1 - Vypněte napájení na 2 s

- Zapněte napájení na 7 s

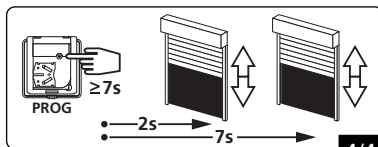
- Vypněte napájení na 2 s

- Zapněte znovu napájení. Motor se na 5s rootočí. Motor je nyní v režimu "Vymazání".

9.2- Potvrzení vymazání přijímače pomocí vysílače individuálního ovládání , nebo pomocí nového vysílače

- Stiskněte na více než 7s tlačítko "PROG" na vysílači individuálního ovládání. Držte tlačítko stisknuté, až se motor pootočí na obě strany a po chvíli se pootočí ještě jednou.

- Paměť přijímače v motoru je nyní prázdná. Příjímáče je možné znovu naprogramovat.





IT T3.5 DC EHz

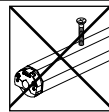
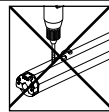
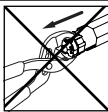
5055191B

Prima di qualunque uso,
leggere attentamente la
presente specifica.

S.A.S. au capital de 5 000 000 € - Z.I. Les Giranaux - BP71 - 70103 Arc-Les-Gray CEDEX - RCS GRAY B 425 650 090 - SIRET 425 650 090 00011 - n° T.V.A CEE FR 87 425 650 090



Con la presente, SIMU dichiara che l'apparecchio "T3.5 DC EHz" è conforme alle esigenze essenziali e alle altre disposizioni pertinenti della direttiva 1999/5/CE. Una dichiarazione di conformità è a disposizione degli utenti all'indirizzo internet: www.simu.fr, rubrica "Norme". Utilizzabile in UE,



1 Installazione

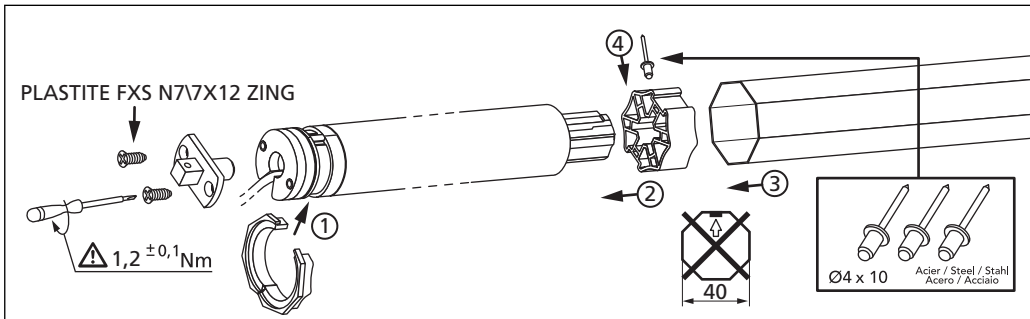
△ - Raccomandazioni:

- Rispettare una distanza minima di m. 0,2 tra due motori.
- Rispettare una distanza minima di m. 0,3 tra un motore e un trasmettitore Hz.
- L'uso di un apparecchio radio che utilizza la stessa frequenza (433,42MHz) può diminuire le prestazioni di questo prodotto (esempio: cuffia radio Hi-Fi).

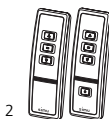
- Foratura del tubo :

					Ø min. (mm)	A (mm)	ØB (mm)	C (mm)	D (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)
T3.5 DCEHz		12 VCC	3Nm - 6Nm - 10Nm		37	433	4,2	8	5,5	457	470

- Montaggio:



2 Trasmettitori compatibili



1 : Trasmettitore Hz murale

2 : Trasmettitori Hz 1 e 5 canali

3 : Timer Hz

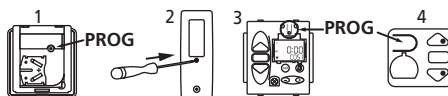
4 : Trasmettitore Hz "lunga portata"

Portata dei trasmettitori Hz :

- **1, 2 e 3** : m. 20 attraverso 2 muri di cemento armato.
- **4** : m. 40 attraverso 2 muri di cemento armato.

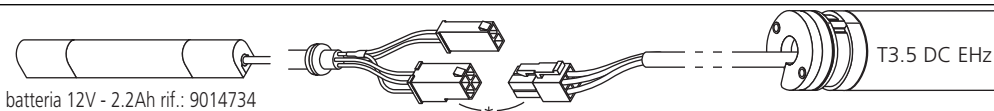
- Allontanare i trasmettitori da qualunque superficie o struttura metallica che potrebbe nuocere al loro corretto funzionamento (perdita di portata).

Ubicazione del tasto "PROG" nei trasmettitori Hz :



3 Regolazione dei fine corsa

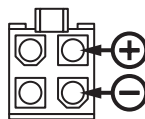
⚠ - Durante le operazioni di questo capitolo (§3), non lavorare con più motori contemporaneamente.



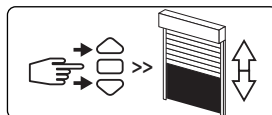
3.1

a- Collegare l'alimentazione del motore.

* Per ulteriori informazioni sulle caratteristiche delle alimentazioni da utilizzare, consultare il capitolato tecnico SIMU® rif.:5059076



b- Premere contemporaneamente i tasti “salita” e “discesa” di un trasmettitore Hz. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro. **Questo trasmettitore ora comanda il motore in modo instabile.** Passare alla tappa 3.2.

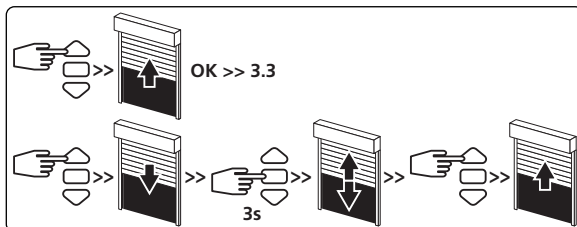


3.2 - Configurazione del senso di rotazione

Premere il tasto “salita” del trasmettitore:

a- Se l'asse gira nel senso “salita”, passare alla tappa 3.3.

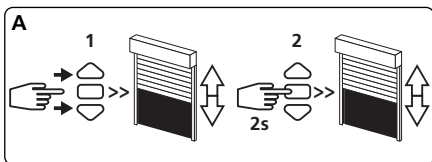
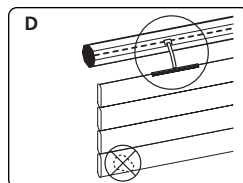
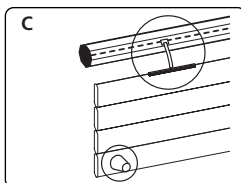
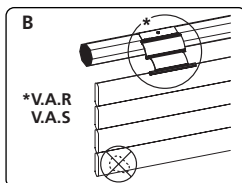
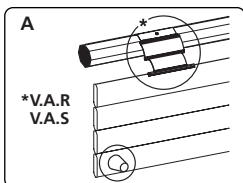
b- Se l'asse gira nel senso “discesa”, invertire il senso di rotazione premendo il tasto “stop” per almeno 3 secondi. Il motore conferma la modifica con una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro. Passare alla tappa 3.3.



3.3 - Regolazione dei fine corsa

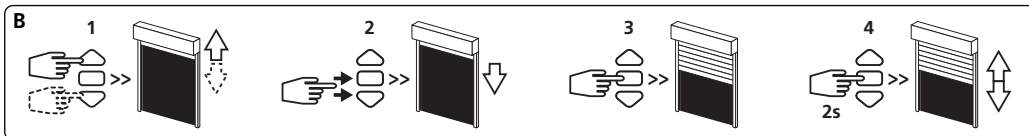
⚠ La regolazione dei fine corsa del motore T3.5DC EHz si esegue in 4 modi diversi, a seconda dei seguenti parametri:

- Presenza o assenza di arresti sulla stecca finale, collegamento elastico o rigido* tra l'asse di avvolgimento e la saracinesca.



1- Premere contemporaneamente i tasti “salita” e “discesa” del trasmettitore Hz. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro.

2- Premere il tasto “stop” per 2 secondi. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro. L'operazione è terminata. Passare al §4.

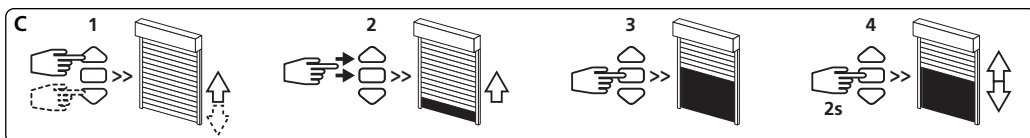


1- Posizionare il motore sul punto di arresto alto desiderato tramite i tasti “salita” e “discesa”.

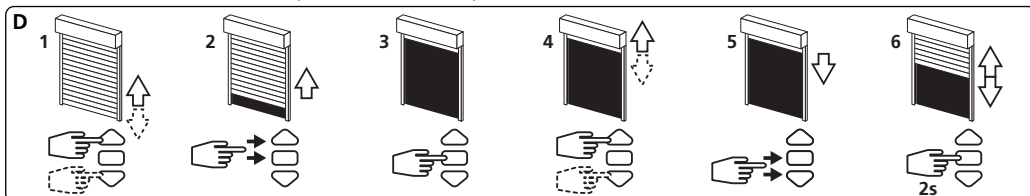
2- Premere contemporaneamente i tasti “stop” e “discesa” per memorizzare il punto di arresto alto. Il motore si mette automaticamente in rotazione in discesa.

3- Premere il tasto “stop” per bloccare il motore.

4- Premere per 2 secondi il tasto “stop” per convalidare la regolazione, il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro. L'operazione è terminata. Passare al §4.



- 1- Posizionare il motore sul punto di arresto basso desiderato tramite i tasti "discesa" e "salita".
- 2- Premere contemporaneamente i tasti "stop" e "salita" per memorizzare il punto di arresto basso. Il motore si mette automaticamente in rotazione in salita.
- 3- Premere il tasto "stop" per bloccare il motore.
- 4- Premere per 2 secondi il tasto "stop" per convalidare la regolazione, il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro. L'operazione è terminata. Passare al §4.



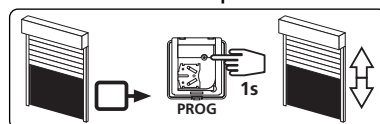
- 1- Posizionare il motore nel punto di arresto basso desiderato tramite i tasti "discesa" e "salita".
- 2- Premere contemporaneamente i tasti "stop" e "salita" per memorizzare il punto di arresto basso. Il motore si mette automaticamente in rotazione in salita.
- 3- Quando il motore arriva al punto di arresto alto desiderato, premere il tasto "stop".
- 4- Se necessario, perfezionare la regolazione con i tasti "discesa" e "salita".
- 5- Premere i tasti "stop" e "discesa" per memorizzare il punto di arresto alto. Il motore si mette automaticamente in rotazione in discesa.
- 6- Premere per 2 secondi il tasto "stop" per convalidare le regolazioni dei fine corsa. Il motore si ferma quindi esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro. L'operazione è terminata. Passare al §4.

⚠ - Dopo queste operazioni, si può programmare il trasmettitore utilizzato precedentemente come primo punto di comando. In tal caso, passare al capitolo §4.

4 Programmazione del primo punto di comando singolo

⚠ - Quest'operazione può essere eseguita soltanto dal trasmettitore con cui è stata realizzata l'operazione 3.1b.

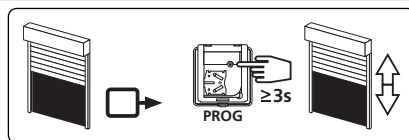
- Premere per circa 1 secondo il tasto "PROG" del trasmettitore. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso, quindi nell'altro. **Ora il trasmettitore è programmato e comanda il motore in modo stabile. Tutte le funzioni descritte nel §6 sono attive.**



5 Programmazione di un nuovo punto di comando (singolo, di gruppo o generale)

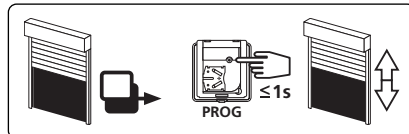
5.1 - Aprire la memoria del motore dal trasmettitore di comando singolo:

- Premere per circa 3 secondi il tasto "PROG" del trasmettitore di comando singolo. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro.



5.2 - Convalidare l'operazione dal nuovo trasmettitore da programmare:

- Premere per circa 1 secondo il tasto "PROG" del nuovo trasmettitore. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro.



- Se il nuovo punto di comando è un **comando di gruppo**: ripetere le operazioni 5.1 e 5.2 per ogni motore del gruppo.
- Se il nuovo punto di comando è un **comando generale**: ripetere le operazioni 5.1 e 5.2 per ogni motore dell'impianto.
- Per rimuovere un trasmettitore dalla memoria del motore: eseguire le operazioni 5.1 dal trasmettitore di comando individuale e l'operazione 5.2 dal trasmettitore da rimuovere.

6 Funzionamento del motore T3.5 DC EH2

- 6.1** - Con una batteria in buono stato di carica, i comandi possibili sono: Salita, stop e discesa. E' inoltre possibile comandare una posizione intermedia (vedi §7).
- 6.2 - Funzione rilevamento gelo:** Un blocco dell'avvolgibile in presenza di gelo in salita provoca l'arresto del motore.
- 6.3 - Funzione rilevamento ostacolo:** Un blocco dell'avvolgibile in presenza di un ostacolo in discesa provoca l'arresto del motore, quindi un'inversione del movimento.
- 6.4 - Funzione di protezione della batteria dallo scaricamento eccessivo:** prima di ogni operazione di salita o di discesa, il motore controlla la tensione della batteria.

Se la tensione è inferiore a 11,5V : il motore segnerà un tempo di arresto all'inizio di ogni ordine di salita. La discesa è possibile soltanto se si preme varie volte il tasto "discesa".

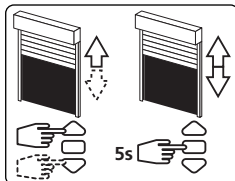
Se la tensione è inferiore a 10,5V: Il ricevitore non accetterà nessun ordine di comando.

In entrambi i casi, utilizzare il caricatore di emergenza per eseguire una ricarica rapida della batteria. Il funzionamento del motore sarà ripristinato soltanto se la tensione della batteria supera i 12V.

7 Registrazione/ comando della posizione intermedia

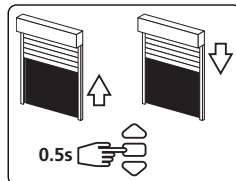
Registrazione:

- Posizionare il motore sulla posizione intermedia desiderata.
- Premere per 5 secondi il tasto "stop". Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso, quindi nell'altro.



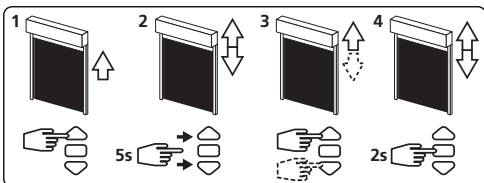
Comando:

- Premere il tasto "stop" per mezzo secondo. Il motore raggiunge la posizione intermedia.



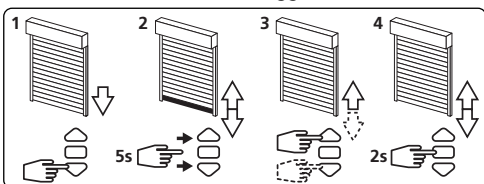
8 Riaggiustamento delle posizioni dei fine corsa

8.1 - Riaggiustamento delle posizioni dei fine corsa in alto (soltanto montaggi B e D)



- 1- Posizionare il motore sul punto di arresto alto regolato in §3.3 tramite il tasto "salita".
- 2- Premere contemporaneamente i tasti "salita" e "discesa" per 5 secondi. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro.
- 3- Perfezionare la regolazione tramite i tasti "discesa" e "salita" per ottenere la posizione dei fine corsa desiderata.
- 4- Premere per 2 secondi il tasto "stop". Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro, la nuova posizione dei fine corsa è memorizzata.

8.2 - Riaggiustamento delle posizioni dei fine corsa in basso (soltanto montaggi C e D)



- 1- Posizionare il motore sul punto di arresto basso regolato in §3.3 tramite il tasto "discesa".
- 2- Premere contemporaneamente i tasti "salita" e "discesa" per 5 secondi. Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro.
- 3- Perfezionare la regolazione tramite i tasti "discesa" e "salita" per ottenere la posizione dei fine corsa desiderata.
- 4- Premere per 2 secondi il tasto "stop". Il motore esegue una rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro, la nuova posizione dei fine corsa è memorizzata.

⚠ - Il riaggiustamento è automatico ogni 56 cicli (durante 3 cicli) o dopo un taglio d'alimentazione nei casi seguenti: Fine di corsa alto, assemblaggi A e C, fine di corsa fondo, assemblaggi A e B.

9 Annullamento della programmazione

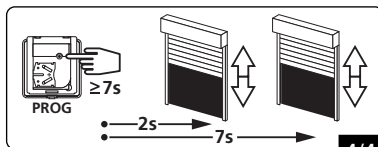
9.1 - Staccare l'alimentazione del motore per 2 secondi.

- Mettere il motore sotto tensione per 7 secondi.
- Staccare l'alimentazione del motore per 2 secondi.
- Ripristinare l'alimentazione del motore. Esso esegue una rotazione in un senso qualsiasi per 5 secondi.

Il motore ora si trova in modo annullamento della programmazione.

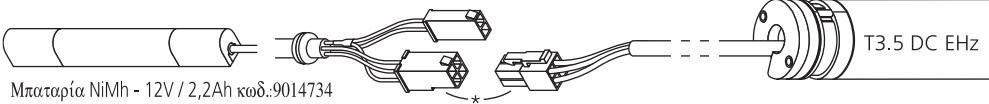
9.2- Convalidare quindi l'annullamento del motore desiderato tramite il trasmettitore di comando singolo o tramite un nuovo trasmettitore.

- Premere per più di 7 secondi il tasto "PROG" del trasmettitore. Tenere premuto fino a che il motore non esegua una prima rotazione di mezzo secondo in un senso quindi nell'altro, poi alcuni secondi dopo una seconda rotazione di mezzo secondo in entrambi i sensi.
- Ora la memoria del motore è cancellata del tutto. Eseguire nuovamente la programmazione completa del motore (§3).



3 Ρύθμιση των τερμάτων διαδρομής

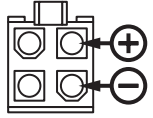
⚠ - Κατά τις διαδικασίες αυτού κεφαλαίου (§3), μην εργάζεστε σε πολλά μοτέρ ταυτόχρονα.



3.1

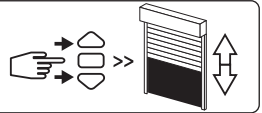
a- Συνδέστε την τροφοδοσία του μοτέρ.

* Για περισσότερες πληροφορίες για την ενσωμάτωση την μπαταρίας ανάλογα με του τύπο κιβωτίου, ανατρέξτε στο Τεχνικό Φυλλάδιο κωδ.:5059076



b- Ματήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "ανάβαση" και "κατάβαση" του πομπού Hz.

Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά από την άλλη. Αυτός ο πομπός τώρα ελέγχει το μοτέρ με μη σταθερό τρόπο λειτουργίας. Μεταβείτε στο βήμα 3.2

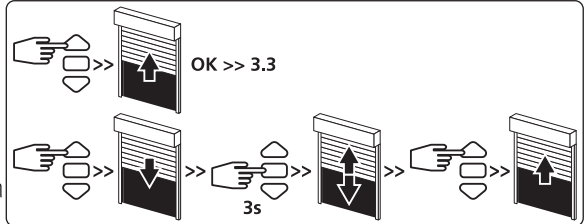


3.2 - Ρύθμιση της φοράς περιστροφής

Πατήστε το πλήκτρο "ανάβαση" του πομπού:

a- Αν ο άξονας γυρίζει με τη φορά "ανάβαση", μεταβείτε στο βήμα 3.3.

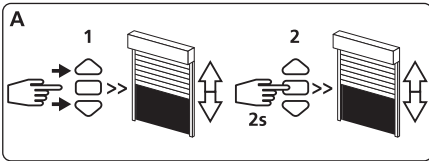
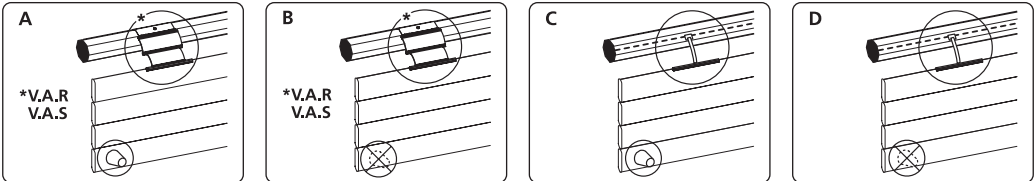
b- Αν ο άξονας γυρίζει με τη φορά "κατάβαση", αντιστρέψτε την φορά περιστροφής πατώντας το πλήκτρο "stop" για τουλάχιστον 3 δευτερολέπτα. Το μοτέρ επιβεβαιώνει την αλλαγή κάνοντας μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη. Μεταβείτε στο βήμα 3.3.



3.3 - Ρύθμιση των τερμάτων διαδρομής

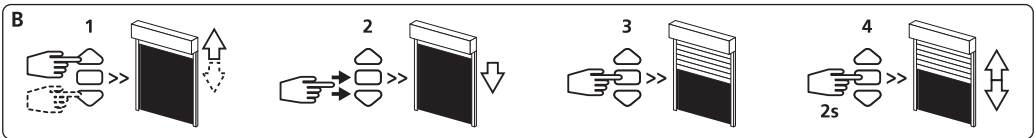
⚠ - Η ρύθμιση των τερμάτων διαδρομής το μοτέρ T3.5DC EHz γίνεται με 4 διαφορετικούς τρόπους ανάλογα με τις εξής παραμέτρους:

- Μορυσία ή απουσία stop στο τελικό έλασμα, εύκαμπτη ή σκληρή* σύδεση μεταξύ του άξονα τυλίγματος και της ποδιάς.



1- Πατήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "ανάβαση" και "κατάβαση" του πομπού Hz. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη.

2- Πατήστε το πλήκτρο "stop" για 2 δευτερολέπτα. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη. Η διαδικασία έχει ολοκληρωθεί. Μεταβείτε στο βήμα 4.

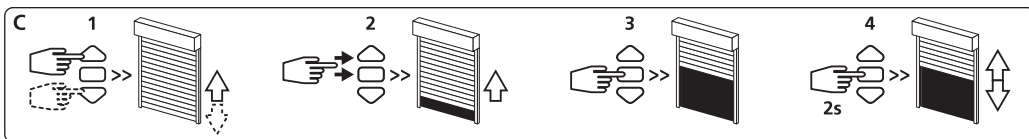


1- Θέρτε το μοτέρ στο πάνω σημείο σταματήματος που θέλετε με τα πλήκτρα "ανάβαση" και "κατάβαση".

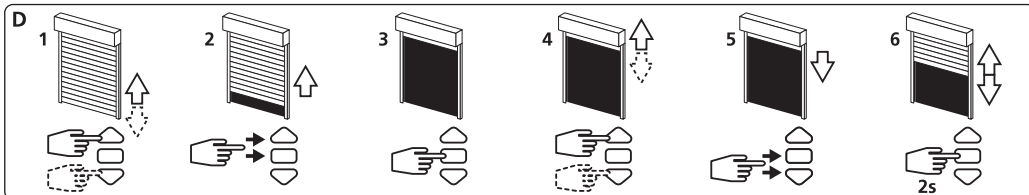
2- Πατήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "stop" και "κατάβαση" για να απομνημονεύσετε το πάνω σημείο σταματήματος. Το μοτέρ τίθεται αυτόματα σε περιστροφή με κίνηση κατάβασης.

3- Πατήστε το πλήκτρο "stop" για να ακινητοποιήσετε το μοτέρ.

4- Πατήστε για περίπου 2 δευτερολέπτο το πλήκτρο "stop" για να επικυρώσετε την πύθυμηση. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη. Η διαδικασία έχει ολοκληρωθεί. Μεταβείτε στο βήμα 4.



- 1- Θέρτε το μοτέρ στο κάτω σημείο σταματήματος που θέλετε με τα πλήκτρα "κατάβαση" και "ανάβαση".
- 2- Πατήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "stop" και "ανάβαση" για να απομνημονεύσετε το κάτω σημείο σταματήματος. Το μοτέρ τίθεται αυτόματα σε περιστροφή με κίνηση ανάβαση.
- 3- Πατήστε το πλήκτρο "stop" για να ακινητοποιήσετε το μοτέρ.
- 4- Πατήστε για περίπου 2 δευτερολέπτο το πλήκτρο "stop" για να επικυρώσετε την πύθμιση. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη. Η διαδικασία έχει ολοκληρωθεί. Μεταβείτε στο βήμα 4.



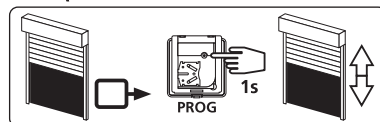
- 1- Θέρτε το μοτέρ στο κάτω σημείο σταματήματος που θέλετε με τα πλήκτρα "κατάβαση" και "ανάβαση".
- 2- Πατήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "stop" και "ανάβαση" για να απομνημονεύσετε το κάτω σημείο σταματήματος. Το μοτέρ τίθεται αυτόματα σε περιστροφή με κίνηση ανάβαση.
- 3- Όταν το μοτέρ φθάσει στο πάνω σημείο σταματήματος που θέλετε, πατήστε το πλήκτρο "stop".
- 4- Αν χρειαστεί, ρυθμίστε ακριβέστερα με τα πλήκτρα "κατάβαση" και "ανάβαση".
- 5- Πατήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "stop" και "κατάβαση" για να απομνημονεύσετε το πάνω σημείο σταματήματος. Το μοτέρ τίθεται αυτόματα σε περιστροφή με κίνηση κατάβαση.
- 6- Πατήστε για περίπου 2 δευτερολέπτο το πλήκτρο "stop" για να επικυρώσετε τις ρυθμίσεις τέρματος διαδρομής. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη. Η διαδικασία έχει ολοκληρωθεί. Μεταβείτε στο βήμα 4.

⚠ - Μετά από αυτές τις διαδικασίες, μπορείτε να προγραμματίσετε τον πομπό που χρησιμοποιήσατε προηγουμένως σαν πρώτο σημείο ελέγχου. Σε μια τέτοια περίπτωση, μεταβείτε στο βήμα 4.

4 Προγραμματισμός του πρώιμου ατομικού ελέγχου

⚠ - Η διαδικασία αυτή μπορεί να γίει μόνο από τον πομπό που έξι κάνει την διαδικασία 3.1b.

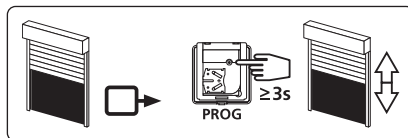
- Πατήστε για περίπου 1 δευτερολέπτο το πλήκτρο "ΠΡΟΓ" του πομπού ατομικού ελέγχου. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη. Η συσκευή αποστολής σημάτων ελέγχει τώρα τη μηχανή στο σταθερό τρόπο. Όλες οι λειτουργίες που περιγράφονται βήμα 6 είναι ενεργές.



5 Προγραμματισμός ενός νέου σημείου ελέγχου (άτομο, ομάδα ή γενιάς)

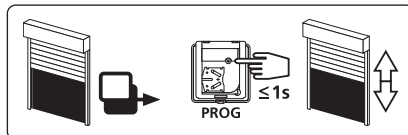
5.1 - Ανοίξτε την μνήμη του μοτέρ από τον πομπό ατομικού ελέγχου

- Πατήστε για περίπου 3 δευτερολέπτα το πλήκτρο "ΠΡΟΓ" του πομπού ατομικού ελέγχου. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη.



5.2 - Επικυρώστε την διαδικασία από τον καινούργιο πομπό που προορίζεται για προγραμματισμό

- Πατήστε για περίπου 1 δευτερολέπτο το πλήκτρο "ΠΡΟΓ" του καινούργιου πομπού. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από τη μια μεριά και μετά από την άλλη.



- Αν το καινούργιο σημείο σας ελέγχου είναι ομαδικό χειριστήριο: επαναλάβετε τις διαδικασίες 5.1 και 5.2 για κάθε μοτέρ της ομάδας.
- Αν το καινούργιο σημείο σας ελέγχου είναι γέικό χειριστήριο: επαναλάβετε τις διαδικασίες 5.1 και 5.2 κάθε μοτέρ της εγκατάστασης
- Για να διαγράψετε πομπό τη μνήμη του μοτέρ: Κάνετε τις διαδικασίες 5.1 από τον πομπό ατομικού ελέγχου και την διαδικασία 5.2 από τον πομπό που προορίζεται για διαγραφή.

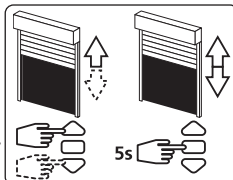
6 Λειτουργία του μοτέρ T3.5 DC EH2

- 6.1 -** Με μπαταρία σε καλή κατάσταση φόρτισης, οι δυνατές εντολές είναι: Ανάβαση, σταμάτημα και κατάβαση. Είναι επίσης δυνατόν να δώσετε εντολή για ενδιάμεση θέση (βήμα 7).
- 6.2 - Λειτουργία ανίχνευσης παγετού:** Το μπλοκάρισμα του πατζουριού παρουσία παγετού στη θέση ανάβασης σταματάει το μοτέρ. Είναι δυνατόν να κατόπιν αντιστρέφει την κίνηση.
- 6.3 - Λειτουργία ανίχνευσης εμποδίου:** Το μπλοκάρισμα του πατζουριού παρουσία εμποδίου στη θέση κατάβασης σταματάει το μοτέρ και κατόπιν αντιστρέφει την κίνηση.
- 6.4 - Λειτουργία προστασίας της μπαταρίας κατά της υπερβολικής αποφόρτισης:** Μριν από κάθε διαδικασία ανάβασης ή κατάβασης, το μοτέρ ελέγχει την τάση της μπαταρίας.
Αν η τάση είναι κάτω 11,5V: Το μοτέρ τηρεί χροό σταματήματος στην αρχή κάθε εντολής ανάβασης. Η κατάβαση είναι δυνατή μόνο πατώντας πολλές φορές το πλήκτρο "κατάβαση".
Αν η τάση είναι κάτω 10V: Ο δέκτης δεν δέχεται καμία εντολή ελέγχου.
Και στις δύο περιπτώσεις, χρησιμοποιείτε τον εφεδρικό φορτιστή για να φορτίσετε γρήγορα την μπαταρία. Η λειτουργία του μοτέρ ξαναγίνεται ομαλή μόνο όταν η τάση της μπαταρίας ανέβει πάνω από 12V.

7 Αποθήκευση / έλεγχος της ενδιάμεσης θέσης

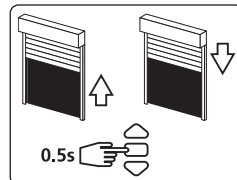
Αποθήκευση:

- Φέρτε το μοτέρ στην ενδιάμεση θέση που θέλετε.
- Πατήστε για 5 δευτερολέπτα το πλήκτρο "στοπ". Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από την μια μεριά και μετά από την άλλη.



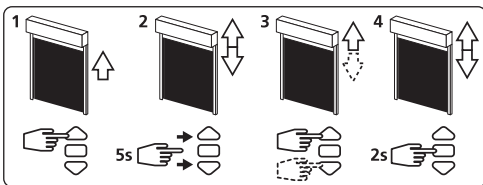
Έλεγχος:

- Πατήστε για 0,5 δευτερολέπτο το πλήκτρο "στοπ". Το μοτέρ έρχεται στην ενδιάμεση θέση.



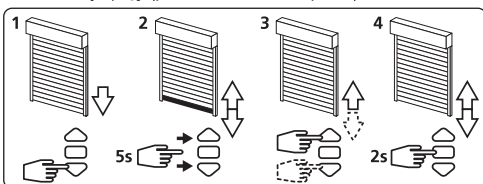
8 Επαναπροσαρμογή των θέσεων τερμάτων διαδρομής

8.1 - Επαναπροσαρμογή των θέσεων πάνω τερμάτων διαδρομής (μοντέλα B και D μόνο)



- 1- Βάλτε το μοτέρ στο πάνω σημείο σταματήματος που ρυθμίσατε στην §3.3 με το πλήκτρο "ανάβαση".
- 2- Πατήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "ανάβαση" και "κατάβαση" για 5 δευτερολέπτα. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από την μια μετά από την άλλη.
- 3- Ρυθμίστε ακριβέστερα με τα πλήκτρα "κατάβαση" και "ανάβαση" για να πετύχετε την επιθυμητή θέση τέρματος.
- 4- Πατήστε για 2 δευτερολέπτα το πλήκτρο "στοπ". Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από την μια μεριά και μετά από την άλλη. Η καινούργια θέση τέρματος διαδρομής μπαίνει στη μνήμη.

8.2 - Επαναπροσαρμογή των θέσεων κάτω τερμάτων διαδρομής (μοντέλα C και D μόνο)



- 1- Βάλτε το μοτέρ στο πάνω σημείο σταματήματος που ρυθμίσατε στην §3.3 με το πλήκτρο "κατάβαση".
- 2- Πατήστε ταυτόχρονα τα πλήκτρα "ανάβαση" και "κατάβαση" για 5 δευτερολέπτα. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από την μια μετά από την άλλη.
- 3- Ρυθμίστε ακριβέστερα με τα πλήκτρα "κατάβαση" και "ανάβαση" για να πετύχετε την επιθυμητή θέση τέρματος.
- 4- Πατήστε για 2 δευτερολέπτα το πλήκτρο "στοπ". Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από την μια μεριά και μετά από την άλλη. Η καινούργια θέση τέρματος διαδρομής μπαίνει στη μνήμη.

⚠ - Η επαναπροσαρμογή είναι αυτόματη κάθε 56 κύκλους (για 3 κύκλους) ή μετά από διακοπή ρεύματος στις εξής περιπτώσεις: Πάνω τέρμα διαδρομής, μοντέλα A και C, Κάτω τέρμα διαδρομής, μοντέλα A και B

9 Ακύρωση του προγραμματισμού

9.1 - Διακόψτε την τροφοδοσία του μοτέρ για 2 δευτερολέπτα.

- Ρευματοδοτήστε το μοτέρ για 7 δευτερολέπτα.
- Διακόψτε την τροφοδοσία του μοτέρ για 2 δευτερολέπτα.
- Αποκαταστήστε την τροφοδοσία του μοτέρ. Το μοτέρ κάνει μια περιστροφή με τυχαία φορά για 5 δευτερολέπτα.

Το μοτέρ βρίσκεται πλέον στην λειτουργία ακύρωσης του προγραμματισμού.

9.2 - Στη συνέχεια, επικυρώστε την ακύρωση του προγραμματισμού του σχετικού μοτέρ από τον πομπό ατομικού ελέγχου ή καινούργιο πομπό.

- Πατήστε για πάνω από 7 δευτερολέπτα το πλήκτρα "ΠΡΟΓ" του πομπού. Πατήστε παρατεταμένα έως ότου το μοτέρ κάνει μια πρώτη περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου από την μια μεριά και μετά από την άλλη, και κατόπιν μετά από μερικά δευτερολέπτα μια δεύτερη περιστροφή 0,5 δευτερολέπτου και από τις δύο μεριές
- Η μνήμη του μοτέρ έτει πλέον αδειάζει τελείως. Ξανακάνετε τον πλήρη προγραμματισμό του μοτέρ (βήμα 3).

